

THESIS / THÈSE

MASTER EN SCIENCES BIOLOGIQUES

Observation et analyse de l'apprentissage instrumental de chiens d'assistance ainsi que des interactions dresseur-Canis familiaris

Duterme, Cécile

Award date:
2000

[Link to publication](#)

General rights

Copyright and moral rights for the publications made accessible in the public portal are retained by the authors and/or other copyright owners and it is a condition of accessing publications that users recognise and abide by the legal requirements associated with these rights.

- Users may download and print one copy of any publication from the public portal for the purpose of private study or research.
- You may not further distribute the material or use it for any profit-making activity or commercial gain
- You may freely distribute the URL identifying the publication in the public portal ?

Take down policy

If you believe that this document breaches copyright please contact us providing details, and we will remove access to the work immediately and investigate your claim.

**Facultés universitaires Notre-Dame de la Paix
Namur.**

Faculté des Sciences

**Observation et analyse de l'évolution de l'apprentissage instrumental
de chiens d'assistance ainsi que des interactions dresseur-*Canis*
familiaris.**

Mémoire présenté en vue de l'obtention du grade
de licencié en Sciences biologiques

DUTERME Cécile
Septembre 2000

Facultés Universitaires Notre-Dame de la Paix
FACULTE DES SCIENCES
Secretariat du département de biologie
Rue de Bruxelles 61 – 5000 Namur
Téléphone 32(0)81/72.44.18 – Fax 32 (0)81/72.44.20
E-mail : joelle.jonet @ fundp.ac.be-<http://www.fundp.ac.be/fundp.html>

Observation et analyse de l'évolution de l'apprentissage instrumental de chiens d'assistance ainsi que des interactions dresseur –*Canis familiaris*.

DUTERME Cécile

Résumé :

A l'heure actuelle, de plus en plus de scientifiques se penchent sur les bienfaits de la présence du chien dans la vie de l'homme, tant au niveau de la santé mentale qu'au point de vue physique. En effet, par sa relation confiante et fidèle, le chien peut renforcer la propre estime de son maître. De plus, sa présence modifie le regard social et facilite les contacts entre individus. La santé physique est également influencée positivement par la présence de l'animal qui induit un état de relaxation.

Le cadre général de ce mémoire est l'aide canine pour les personnes en fauteuil roulant. L'aide canine consiste à socialiser des chiens et les former à la réalisation d'un ensemble de tâches dans l'objectif de les placer auprès de personnes invalides afin d'augmenter leur autonomie.

Ce mémoire analyse, sur base de diverses observations éthologiques, l'évolution de l'apprentissage ainsi que le rôle joué par la relation dresseur-chien. Nous avons aussi observé la relation personne handicapée-chien en cours d'apprentissage. Nous avons également observé le niveau de sociabilité des chiens par rapport à leurs congénères afin de voir si celui-ci jouait un rôle au point de vue de l'apprentissage.

De nos observations, nous pouvons tirer plusieurs conclusions. Mais la complexité et le nombre de variables non-controlées donne un aspect assez prospectif à ce travail.

Premièrement, nous n'avons pas pu mettre en évidence une évolution directe de l'apprentissage car le niveau de complexité des tâches demandées est quant à lui croissant. Deuxièmement, les interactions dresseur-chien dépassent largement l'intervention purement technique présentée dans la plupart des programmes d'apprentissage, de plus la relation qui s'installent entre les deux protagonistes semble influencer le déroulement de cet apprentissage. Troisièmement, le niveau de sociabilité ne semble pas avoir d'impact sur l'apprentissage des chiens. Quatrièmement, nous avons pu constater que le passé du chien joue un rôle essentiel au niveau de son apprentissage. Enfin, pour obtenir un entraînement efficace, le dresseur doit pouvoir adapter ses techniques aux besoins du chien avec lequel il travaille.

Mémoire de licence en Sciences biologiques
Septembre 2000.

Promoteur : M. Mercier.

Titulaire : C. Lejeune.

Au terme de ce travail, je tiens à remercier de nombreuses personnes.

Je remercie Monsieur Mercier, promoteur de ce mémoire, pour son accueil au sein de son département ainsi que pour l'intérêt qu'il a porté à mon travail.

Mes remerciements sont également adressés à Mademoiselle Christel Lejeune pour son soutien et ses encouragements constants mais aussi pour ses remarques judicieuses qui m'ont permis de mener ce travail à son terme.

Je tiens aussi à remercier les membres de l'association Dyadis et principalement Inge Hoesten et Véronique Bodart sans qui ce travail n'aurait jamais pu voir le jour.

Ma profonde gratitude va à Monsieur Eric Depiereux ainsi qu'à Mademoiselle Claire Diederich pour m'avoir consacré un peu de leur temps.

Je remercie également l'association Ethologia pour la documentation qu'elle m'a permis de réunir sur les différents sujets traités dans mon mémoire et en particulier sur la relation homme-animal.

Enfin, un grand merci aux personnes qui m'ont soutenu tout au long de mes études et particulièrement mes parents et mon fiancé Greg.

De plus, je remercie d'avance mes lecteurs pour l'attention et le temps qu'ils voudront bien consacrer à mon travail.

Introduction générale :

Introduction générale	1
-----------------------	---

Première partie : approche théorique du sujet :

1	Les aides animalières	
1.1	Introduction générale	1
1.2	Les aides animalières discontinues	1
1.2.1	La thérapie facilitée par l'animal	1
1.2.2	L'équithérapie	3
1.2.3	La thérapie utilisant le chien	4
1.3	Les aides animalières d'aide « continues »	5
1.3.1	Le programme d'aide simienne	5
1.3.2	Les techniques d'aide utilisant le chien	6
1.3.2.1	Le chien et les personnes malentendantes	6
1.3.2.2	Le chien et les personnes non-voyantes	7
1.3.2.3	Le chien et les personnes à mobilité réduite	8
1.3.2.4	Le chien et les personnes atteintes de plusieurs handicaps	10
2	La relation homme-animal	
2.1	Introduction	11
2.2	L'apport de l'animal dans les rapports sociaux	11
2.2.1	L'animal comme lubrifiant social	11
2.2.2	Le chien par rapport au handicap	13
2.2.3	L'animal et l'isolement social de l'enfant handicapé	13
2.2.4	Conclusion	14
3	L'importance de la relation homme-animal dans l'apprentissage	
	L'importance de la relation homme-animal dans l'apprentissage	15
	Conclusion	16

4	Le parcours d'un chien « Dyadis »	
4.1	Introduction	18
4.2	Sélection du chien	18
4.3	Le passage en famille d'accueil	19
4.3.1	La sélection de la famille d'accueil	19
4.3.2	Le but du placement en famille d'accueil	19
4.3.3	Les cours destinés aux familles d'accueil	20
4.3.4	Durée du passage en famille d'accueil	21
4.4	La formation dispensée au chien	21
4.5	Stage d'attribution	22
4.6	Le suivi	23
4.7	Conclusion	24
5	L'apprentissage	
5.1	Introduction	25
5.2	Le conditionnement classique	25
5.3	Le conditionnement opérant	26
5.3.1	Définition	26
5.3.2	Propriété principales	27
5.3.3	Les différentes formes de conditionnement opérant	27
5.3.4	Conclusion	28
5.4	L'apprentissage par habitude	28
5.4.1	Description de cet apprentissage	28
5.4.2	Conclusion	29
6	Conclusion générale	
	Conclusion générale	30
7	Hypothèses de travail	
7.1	Hypothèse 1	31
7.2	Hypothèse 2	32
7.3	Hypothèse 3	32
7.4	Hypothèse 4	32
7.5	Hypothèse 5	33
7.6	Hypothèse 6	33

7.7	Hypothèse 7	33
-----	-------------	----

Deuxième partie : méthodologie

1	Les sujets	
1.1	Choix des sujets	1
1.2	Histoire des sujets	1
1.3	Situation en cours d'observation	2
1.3.1	Contention	2
1.3.2	Moments de contacts avec les humains	2
1.4	Description des dresseurs	4
1.4.1	Description des éducatrices	5
1.4.2	Conclusion	5
2	Démarche	
2.1	Introduction	6
2.2	Démarche de l'observation des animaux en semi-liberté	6
2.2.1	Observations préliminaires	7
2.2.2	Les variables observées	7
2.3	Démarche pour l'observation des chiens au travail	10
2.3.1	Observations préliminaires	10
2.3.2	Variables observées	10
3	Procédure et équipement	
	Procédure et équipement	14
4	Matériel utilisé par les éducatrices	
4.1	Matériel utilisé pour l'apprentissage du rapport d'objet	15
4.2	Matériel utilisé pour les autres types d'ordres	15

5	Problèmes rencontrés	
	Problèmes rencontrés	17
6	Les méthodes statistiques utilisées	
	Les méthodes statistiques utilisées	18
7	Fiabilité et validité des résultats	
	Fiabilité et validité des résultats	19

Troisième partie : résultats

Introduction

	Introduction	1
1	Résultats concernant les chiens	
1.1	Comparaisons hebdomadaires du niveau de performance entre les canidés composant notre échantillon	2
A.	Introduction	2
B.	Calculs	3
C.	Comparaisons hebdomadaires du niveau de réponses entre les huit canidés	3
D.	Conclusion	10
1.2	Comparaison globale des niveaux de réponse entre les canidés composant notre échantillon11	
A.	Introduction	11
B.	Calculs	11
C.	Comparaison globale des niveaux de réponses entre les individus de notre échantillon	12
D.	Conclusion	13
1.3	Comparaison des relations de dominance et de soumission existant entre les canidés de notre échantillon	15
A.	Introduction	15
B.	Calculs	15

C.	Comparaison du nombre de comportements de soumission et de dominance existant entre les canidés de notre échantillon	16
D.	Comparaison du nombre globale de contacts entre les différents chiens	17
E.	Conclusion	17
1.4	Comparaison du niveau de sociabilité avec le niveau de performance	18
A.	Introduction	18
B.	Calculs	19
C.	Résultats	20
D.	Conclusion	20
2	Résultats concernant les relations homme-animal	
2.1	Comparaison du niveau de performance des canidés en fonction de l'éducatrice	21
A.	Introduction	21
B.	Calculs	21
C.	Comparaison du niveau de réponse des canidés de notre échantillon en fonction de l'éducatrice	22
D.	Conclusion	30
2.2	Comparaison des renforcements émis par les deux éducatrices pour les différents individus de notre échantillon	31
A.	Introduction	31
B.	Comparaison des renforcements reçus par les différents individus de notre échantillon	31
C.	Comparaison des renforcements donnés par les deux éducatrices	32
2.3	Comparaison du niveau de réponses des chiens entre une personne non valide et les éducatrices	34
A.	Introduction	34
B.	Calculs	34
C.	Comparaison	35
D.	Conclusion	37

Quatrième partie : interprétations et discussions

1	Introduction	
	Introduction	1
2	Evolution de l'apprentissage	
2.1	Différences des niveaux d'apprentissage à l'arrivée des chiens	2
2.2	Evolution de l'apprentissage	3
3	Niveau d'apprentissage de nos huit sujets	
	Niveau d'apprentissage de nos huit sujets	5
4	Comparaison du niveau de sociabilité avec le niveau de performance	
	Comparaison du niveau de sociabilité avec le niveau de performance	6
5	Comparaison du niveau de performance des chiens en fonction de l'éducatrice	
	Comparaison du niveau de performance des chiens en fonction de l'éducatrice	7
6	Comparaison des renforcements émis par les deux éducatrices	
6.1	Comparaison des différents renforcements reçus par nos chiens	8
6.2	Comparaison des renforcements donnés par les deux éducatrices	9
7	Niveau de réponse de nos huit individus avec une personne non-valide	
	Niveau de réponse de nos huit individus avec une personne non-valide	10
8	Les différents liens existant entre nos hypothèses de base	
	Les différents liens existant entre nos hypothèses de base	11

Conclusion et perspective

Conclusion	1
------------	---

Bibliographie

Bibliographie	1
---------------	---

Annexes

Photos des chiens	annexe1
Exemple des éthogrammes utilisés	annexe2
Liste des ordres appris et leurs abréviation	annexe3
Tableaux d'analyse des observations réalisées sur les chiens en liberté	annexe4
Tableaux et graphiques de l'évolution générale de chaque chien de semaine en semaine	annexe5(fascicule2)
Evolution de la comparaison du niveau de performance de chaque chien pour les différents thèmes d'ordres de semaine en semaine	annexe6(fascicule2)
Table reprenant les scores hebdomadaires des différents individus de notre échantillon pour les thèmes d'ordres	annexe7(fascicule2)

Introduction générale :

Introduction générale :

Depuis quelques dizaines d'années, les apports bénéfiques de l'animal familier suscitent un très vif intérêt dans diverses disciplines scientifiques. L'éthologie, la psychologie, la médecine humaine et bien entendu la médecine vétérinaire sont les disciplines les plus interpellées par ce vaste sujet. Aujourd'hui, les nombreux contextes dans lesquels l'animal familier se montre profitable semble, donc, engendrer une forte exaltation dans le monde de la recherche.

Néanmoins, il est certain que l'animal, malgré ses capacités, ne pourra jamais remplacer la présence humaine. Mais la relation qui unit l'animal familier (par exemple, le chien) à l'homme est une relation qui peut se qualifier d'unique.

Les personnes « handicapées » peuvent, quant à elles, trouver un soutien auprès de l'animal quel que soit le handicap enduré. D'ailleurs, la zoothérapie, à l'heure actuelle, a pris une place importante dans les traitements pour les personnes handicapées mentales mais également pour tous les individus émotionnellement fragilisés. En effet, diverses expériences utilisant des animaux comme le singe, le dauphin, le cheval mais également le chien et le chat, qui eux font partie intégrante de notre vie quotidienne, ont été réalisées avec succès (Bouchard C. et Delbourg C.1995). En ce qui concerne ce mémoire, nous nous intéresserons plus spécialement à l'animal familier et en particulier au chien.

Depuis 1994, l'association Dyadis forme des chiens pour l'aide aux personnes physiquement amoindries et utilisant un fauteuil roulant. Le programme mis en place par l'association se base sur celui de l'association française l'ANCAH (Association Nationale d'Education des Chiens d'Assistance pour Handicapé). Le programme consiste à socialiser des chiens, leur apprendre une série de tâches de complexité relative répondants aux besoins quotidiens des personnes en fauteuil roulant, et de les placer auprès de ces personnes dans le but d'augmenter leur autonomie. Le programme se déroule en trois phases distinctes, premièrement le chien est socialisé dans une « famille d'accueil », ensuite il est formé par la méthode du conditionnement instrumental (c'est à dire opérant) et enfin il est placé auprès d'une personne non-valide.

Plusieurs expériences ont déjà été réalisées dans le domaine de l'aide canine. Par exemple, en Belgique, nous pouvons citer les recherches menées par Philippe Bernard sur l'impact social du chien auprès d'une personne invalide (Bernard P. 1989). Une autre recherche a été effectuée dans le cadre d'un mémoire, le sujet de celui-ci concernait l'évolution comportementale du chien et de son futur maître non-valide lors du transfert d'autorité c'est à dire lorsque l'autorité passe de l'éducateur à la personne handicapée (Durieu D. 1999). Le sujet de notre mémoire s'intéressera, quant à lui, aux diverses variables modulant l'apprentissage des chiens destinés à aider les personnes en fauteuil roulant (impact des éducateurs, rôle des renforcements, influence des familles d'accueil sur le devenir du chien...).

Au moment de la mise en route de ce mémoire aux alentours de février 2000, dix chiens faisaient partie du programme et se trouvaient en phase d'apprentissage au centre d'éducation situé à Floriffoux. Afin, d'établir une ligne de conduite pour cette recherche, plusieurs hypothèses ont été émises. Une de nos hypothèses de base était de dire qu'un chien qui a peu de contacts sociaux avec ses congénères est un chien plus performant lors de son apprentissage.

Un premier tour de la littérature, nous a permis de constater qu'en général les articles étaient très abondants et que les sujets dont ils traitaient étaient souvent liés à l'apprentissage mais que les méthodes pour obtenir les résultats relatés n'étaient pas explicitées. De plus, une majeure partie de ces articles portaient soit sur l'étude de l'apprentissage chez des individus isolés de tout contact social (Giffroy J-M. et Paquay R. 1997), soit spécifiquement sur des techniques d'apprentissage impliquant des interactions entre l'animal et le dresseur mais où l'intervention de celui-ci n'était considéré que sous des aspects purement techniques. Or, les interactions entre l'animal et son dresseur dépassent largement une simple intervention technique. En effet, le déroulement d'une séance d'apprentissage est riche et complexe en interactions entre le dresseur et l'animal qui sont essentiellement basées sur l'intuition et le bon sens des deux partenaires. Jusqu'à présent, seuls quelques articles explorent l'importance et l'apport de la relation existant entre l'animal et son éducateur, et nous avons décidé d'y contribuer. L'une des hypothèses émises dans le cadre de cette recherche, est la mise en évidence de différences comportementales des l'animaux lorsqu'ils sont en interaction avec deux éducatrices différentes lors de leur apprentissage.

Le caractère nouveau de ce domaine a pour conséquence la nature quelque peu prospective de ce mémoire. Ce mémoire va contribuer à l'augmentation des connaissances dans ce domaine encore peu connu. Cette recherche pourra également participer à l'optimisation des programmes d'apprentissage, ainsi qu'à l'accroissement de leur efficacité. De plus, une meilleure compréhension du rôle joué par la relation homme-animal dans l'apprentissage, permettra également l'amélioration des programmes d'éducatons.

Ce mémoire étudiera, donc, de façon qualitative et quantitative le travail individuel des animaux en cours d'apprentissage mais également les interactions homme-animal, ainsi que les relations existant entre les différents individus lorsqu'ils sont en dehors des séances de travail. De plus, la relation chien personne non-valide sera, elle aussi, observée lors de l'éducation des chiens.

La première partie de ce mémoire sera essentiellement théorique. Celle-ci exposera, tout d'abord, les différents types d'aide où l'animal joue un rôle important. L'aide canine sera plus amplement détaillée. Le second chapitre, abordera la relation homme-animal selon deux axes particuliers, premièrement les apports bénéfiques de la relation homme-animal pour les personnes handicapées, et deuxièmement la relation homme-animal dans l'apprentissage. Le troisième chapitre de cette partie retracera le parcours d'un chien destiné à l'aide pour les personnes en fauteuil roulant de sa sélection jusqu'à son placement. Le dernier chapitre explicitera les différents types de conditionnement utilisés lors de l'apprentissage.

La méthodologie mise en œuvre dans le cadre de notre recherche sera exposée dans la seconde partie. L'histoire et les conditions de vie des sujets ainsi que le choix de ceux-ci y seront décrites. Le matériel utilisé, les variables observées et les analyses effectuées seront également décrites dans cette partie. La méthode était basée sur une approche éthologique où toute intervention de l'expérimentateur sur la situation d'observation était exclue.

Les troisième et quatrième parties présenteront respectivement les résultats et leurs interprétations et discussions. Ces parties seront subdivisées en deux prors distincts, le premier se référera aux résultats concernant l'évolution du niveau de performance ainsi que le niveau de sociabilité des différents sujets traités. Le second prors abordera les résultats concernant la relation homme-animal

Enfin ce travail s'achèvera par une conclusion générale, suivie des références bibliographiques et des annexes. Les annexes concernant les résultats obtenus pour l'évolution du niveau d'apprentissage hebdomadaire des chiens, ainsi que les résultats observés de façon hebdomadaire pour les différents ordres décrits (pour les comparaisons entre les deux éducatrices, les ordres ont été regroupés en six thèmes) se situent dans un autre fascicule vu la quantité importante de ces résultats.

Première partie : approche théorique du

sujet :

1. Les aides animalières :

1.1. Introduction :

Il semble évident que les animaux ont des conséquences positives sur notre santé tant par des effets directs par exemple, une augmentation de l'exercice physique (Parminder R. et al., 1999), une diminution de la pression sanguine (Friedmann E. et al., 1983) que par des effets indirects (effet anti-stress et anti-solitude). Ces effets bénéfiques peuvent être mis à contribution pour l'amélioration des conditions de vie des personnes amoindries par un handicap, quel que soit ce handicap.

Dans ce chapitre seront exposés les différents types d'aides animalières pouvant être fournies aux personnes affaiblies. Ce chapitre sera divisé en deux parties. La première partie traitera des aides de type discontinues tel que la zoothérapie. La seconde partie présentera les aides de types « continues ».

1.2. Les aides animalières discontinues :

L'aide de type discontinue est définie par le fait qu'elle est limitée dans le temps. Le terme thérapie sera, donc, utilisé ultérieurement pour énoncer ce type d'aide animalière.

La zoothérapie ou encore la thérapie facilitée par l'animal sera, donc, le sujet principal traité dans ce point.

1.2.1. La thérapie facilitée par l'animal :

La zoothérapie est une thérapie à part entière, différente des autres car, ici, le co-thérapeute est un être vivant (Beck A.M, 1985 ; Levinson B.M, 1965). Ce type de thérapie comprend quatre groupes distincts mais en étroites interactions : les patients, les animaux, les thérapeutes ainsi que le personnel soignant.

Dans ce domaine, la médecine humaine et la médecine vétérinaire doivent œuvrer en étroite collaboration afin de définir les besoins de chacun des patients, car les exigences du patient doivent être évaluées soigneusement dès le départ.

Les personnes profitant le plus de ce type de thérapie sont les personnes âgées, les malades hospitalisés ou institutionnalisés (Houghtalen Rory P. and Doody J., 1995), les adolescents placés dans des foyers sociaux (Valiergue H, 1982) et les enfants. La caractéristique commune à toutes ces personnes est l'isolement. L'animal fournit donc un soutien social très important (Bouchard C. Delbourg C., 1995).

La zoothérapie peut se concevoir de différentes manières :

- Soit des animaux sont placés dans des hôpitaux, dans des homes et dans des foyers sociaux afin de rendre le lieu de séjour plus agréable, moins angoissant (Valiergue H, 1982). Les rapports au sein de l'établissement deviennent plus humains. Ce soutien s'avère essentiel pour les enfants et même les adultes séparés de leur famille. L'animal devient une référence de stabilité. De plus, l'animal permet l'établissement d'une communication entre les diverses personnes impliquées dans le programme de thérapie c'est à dire les patients, les thérapeutes et le personnel soignant.
- Soit les animaux sont dits « visiteurs » c'est à dire qu'ils ne restent pas à demeure dans l'hôpital ou l'institution. Ce système est pratique et pas contraignant pour l'établissement. Ce type de thérapie est souvent utilisé dans les services de gériatrie et de pédiatrie. Ces animaux sont choisis et éduqués pour cette fonction. En général, ils appartiennent à des particuliers bénévoles ou à des associations spécialisées.
(Beck A.M, Seradayrian L et Hunter G.F, 1986).
- Soit l'animal joue le rôle de catalyseur entre le thérapeute et son patient. L'animal facilite le travail du thérapeute. Ce type de zoothérapie est surtout utilisé avec les enfants car l'enfant canalise ces émotions via l'animal.(Bouchard C, Delbourg C, 1995)

Dans la zoothérapie, l'animal peut prendre différents rôles et fonctions (Jonas C. et Feline A., 1981) :

1-) L'animal joue un rôle de sécurisation : ce rôle a été remarqué par de nombreux auteurs, notamment par Levinson et Condoret, pionniers de l'utilisation d'un animal en institution. Pour l'enfant ce rôle serait généré par la douceur et la chaleur de la fourrure mais également par l'impression de permanence que donne l'animal. De plus, l'animal permet à l'enfant de

faire un lien entre le monde inanimé et le monde humain. Chez le malade mental, l'animal apporte un sentiment de sécurité par les possibilités de domination qu'il offre. De plus, il est davantage aisé de connaître un animal que n'importe quel humain, ce qui renforce, encore, l'impression de sécurité (Levinson, BM., 1970).

2-) L'animal génère la prise de responsabilité car il demande des soins, une certaine attention. Ce rôle responsabilisant est majeur pour de nombreuses personnes isolées socialement quelle que soit la cause de l'exil. La dépendance de l'animal permet l'instauration d'une relation d'assistance et de tutelle chez le handicapé mental.

3-) L'animal permet l'instauration d'une communication particulière avec l'homme : cette communication est de type non-verbale ce qui n'est que partiellement exacte puisque pour s'adresser à l'animal, il est habituel d'emprunter des mots qui seront généralement stéréotypés mais dont la charge signifiante n'en sera pas moins riche. Le langage établit entre l'animal et la personne handicapée est essentiellement symbolique. De plus, il est souvent hermétique pour les observateurs extérieurs (Corson S.A et Corson E, 1980).

4-) L'animal joue une fonction anti-dépressive : L'animal vient remplacer un objet perdu. Il s'agit d'une récupération affective, c'est à dire que le sujet rejette son affection pour un objet ou une personne disparus sur l'animal.

Cependant, il est important de mentionner les limites ainsi que les inconvénients de ce type de ce type de thérapie. En effet, la zoothérapie nécessite une étude très approfondie de l'affection dont souffre le patient et la sélection de l'animal doit être basée sur cette étude. De plus, certains types de personnes ne répondent pas toujours positivement à la thérapie facilitée par l'animal. De plus, de nombreuses institutions s'opposent aux projets englobant l'intervention animale, ce qui constitue une limite majeure. Leurs refus se basent sur les risques de maladies et d'allergies engendrées par l'animal. Or, si l'animal intégré à l'établissement est correctement surveillé, il ne présente pas de risque (Demaret A, Bartsch P, 1983). Néanmoins, la zoothérapie présente une expansion notable dans le monde médical.

1.2.2. L'équithérapie :

L'équithérapie (Jonas C. Feline A., 1981) est une technique utilisant le cheval comme « co-thérapeute ». Ce type de thérapie est souvent utilisée avec de jeunes psychotiques, notamment lorsque les difficultés concernant le schéma corporel sont au premier plan.

Certaines institutions ont, même, proposé des séances d'équitation hebdomadaires pour les psychotiques hospitalisés (cheval passion.,2000).

L'équithérapie est, également, utilisée pour les enfants placés dans des foyers sociaux. Le cheval, par sa physionomie et son apparente grandeur ainsi que par le sentiment de constance qu'il impose, se révèle particulièrement valorisant pour ces enfants et adolescents. Par le cheval, ils peuvent apprendre la confiance car le cheval est stabilisant et sécurisant.

Il y a encore peu de travaux systématiques rendant compte de résultats mais ceux déjà effectués paraissent intéressants (Jonas C. et Feline A., 1981).

1.2.3. La thérapie utilisant le chien :

C'est Levinson qui le premier a montré l'intérêt que pouvait présenter un chien lors de psychothérapies destinées à des enfants et des adultes. C'est tout d'abord avec le chien que le patient interagit. A partir de ces relations, il est, alors, possible de favoriser une évolution débouchant sur des échanges avec l'environnement social de la part de patient caractérisé par leur isolement et leur mutisme (Filiatre J.C, Millot J.L, 1987 ; Levinson.,1965).

En ce qui concerne, les apports psychothérapeutiques, il apparaît que le chien peut procurer des stimulations sensorielles, notamment tactiles, aux patients. Sa présence permet la création et le développement d'interactions ainsi que la multiplication des modes de communications. En conséquence, le chien permet de pallier des carences résultant d'un isolement social. Le chien peut, donc, être considéré comme un catalyseur des interactions sociales (Filiatre J.C, Millot J.L, 1987).

L'enfant plus que tout autre, entretient une relation privilégiée avec le chien (Dewaele P, 1993). Le chien permet à l'enfant d'approcher le sens de la vie et de la mort et de renforcer la confiance en soi. De plus, l'animal procure un sens de l'identité et de la continuité, particulièrement essentiel en cas d'instabilité du milieu de vie. L'enfant est convaincu que l'animal pense comme lui. Il lui confie, donc, ses joies, ses peines et ses angoisses ; ce qui favorise son équilibre émotionnel (Bouchard C, Delbourg C, 1995).

Le chien est un excellent stimulus au développement moteur (imitation de l'animal par le geste) et du langage. C. Bouchard utilise ses chiens pour motiver le comportement moteur chez de jeunes enfants handicapés. Le chien incite l'enfant à travers le jeu par exemple, en jouant à la balle. De plus, le chien est utilisé comme co-thérapeute avec des enfants autistes car l'animal permet la création d'une communication avec l'enfant (Bouchard C. et Delbourg C., 1995 ; Filiatre J.C. et Millot J.L., 1987).

Les personnes âgées sont, elles aussi, très réceptives à la présence d'un animal. Le chien semble compenser des carences de types affectives et sociales propres aux institutions gériatriques. Mugford et Mc Comisky (1974) qualifie, à ce sujet l'animal de « social lubrifiant » permettant une augmentation de la communication.

1.3. Les aides animalières de type « continues » :

Les aides de type « continues » sont définies par le fait qu'elles ne sont pas limitées dans le temps. De plus, elles sont surtout considérées comme des techniques d'aide même si la relation homme-animal et le côté social sont essentiels.

Les techniques utilisant l'animal pour l'amélioration des conditions de vies des personnes affaiblies seront exposées dans ce point.

1.3.1. le programme d'aide simienne :

L'aide simienne a été mise en place afin d'améliorer les conditions de vie des personnes tétraplégiques en 1977 par Mary Joan Willard aux Etats-Unis. Ce programme visait à former des singes capucins (*Cebus apella*) et à les placer auprès de personnes tétraplégiques pour effectuer toute une série de petites tâches à caractère répétitif tel que ouvrir une porte, pousser sur un interrupteur, ramasser le bâton buccal et le mettre dans la bouche de l'handicapé, etc.

Le premier placement eut lieu en 1979 et, en 1993, une vingtaine de singes était placés. Au début 1989, les équipes du Docteurs M. Busnel du Centre Mutualiste de Rééducation et de Réadaptation Fonctionnelle de Kerpape (France) et du professeur M. Mercier au Département

de Médecine des Facultés Universitaires Notre Dame de la Paix (Belgique), lancèrent un programme de recherche visant à transposer, en Europe, le programme américain.

La formation du singe durait environ 5 ans et comprenait trois étapes :

- Une phase de socialisation : à trois mois, le petit singe est séparé de sa mère et placé dans une famille d'accueil.
- Une phase d'apprentissage : au cours de laquelle, le singe va apprendre une vingtaine de tâches utiles à la personne tétraplégique. Cette phase dure normalement un an.
- Le placement du capucin auprès de la personne non-valide (Installé S, 1996).

A l'heure actuelle, le Département de psychologie dirigé par le professeur M. Mercier a abordé la phase terminale du programme d'aide simienne.

1.3.2. les techniques d'aide utilisant le chien :

Les principales techniques utilisant le chien afin d'améliorer la vie et l'autonomie de personnes physiquement amoindries seront exposées dans le point qui suit.

1.3.2.1. Le chien et les personnes malentendantes :

L'initiative revient aux Etats-Unis, en 1976, où une association de protection animale a commencé à dresser des chiens pour l'interprétation des sons. Actuellement, il existe plus de vingt-cinq centres de dressage de chiens pour les personnes malentendantes aux Etats-Unis. Deux centres de ce type ont vu le jour récemment en Angleterre et en 1992, L'association « le chien écouteur » est fondée par Odile Pupart et Irène Kuijer, en France. Malheureusement, à l'heure actuelle, il n'existe pas de chiens formés pour les personnes atteintes de surdité, en Belgique (Durieux D, 1999).

Les animaux sont spécialement entraînés à reconnaître des sons très spécifiques tels que les pleurs d'un nourrisson, la sonnerie du téléphone, etc. Le chien doit être dans un état d'alerte permanent car c'est le jour et la nuit qu'il doit guider son maître vers la source de plus de cinquante bruits particuliers de la maison et du monde extérieur. Les chiens doivent prévenir la personne non pas en aboyant (moyen de communication naturel pour le chien)

mais en posant la patte sur elle (Lynette A. Hart, Zasloff R Lee, Benfatto A-M, 1996). De plus, il doit pouvoir guider son maître vers la source du bruit. L'animal doit, également, apprendre à réagir aux gestes car souvent les personnes souffrant de surdité n'ont pas l'usage de la parole (Filiatre J.C. Millot J.L., 1987).

Le chien pour sourd n'a pas seulement une valeur pratique mais aussi une valeur thérapeutique car l'animal procure un sentiment d'indépendance et de confiance à la personne sourde. De plus, le chien fournit une certaine sécurité par ses qualités d'avertisseur (Bouchard C. et Delbourg C., 1995).

1.3.2.2. Le chien et les personne non-voyantes :

La cécité entraîne diverses conséquences liées à la perte de la vue. Les personnes non-voyantes ressentent souvent un sentiment de régression de l'intégrité physique, une perte de confiance en soi et surtout une perte de contact avec le monde réel (Eames Ed. and Eames T., 1996).

En Belgique, il existe plusieurs centres de dressage pour chiens destinés à des non-voyants, notamment le centre de Ghlin « les amis des aveugles ». Trois races de chiens y sont éduqués : le berger allemand, le labrador et le golden retriever.

Les tests utilisés pour la sélection des chiots sont les test de Campbell, les tests de soumission/domination et les tests de sociabilité inter et intra spécifique. Les chiots sont testés à trois reprises entre l'âge de trois et neuf semaines. Les chiots sont recrutés sur base de certaines normes d'intelligence et de capacités physiques. En général, les plus dominants ainsi que les plus soumis sont éliminés.

Une fois la sélection accomplie, chaque chiot est placé dans une famille d'accueil qui lui inculquera l'apprentissage de base pendant une période de six mois. En général, c'est la personne mal-voyante futur bénéficiaire de l'animal ou une personne de son entourage qui se chargera d'être famille d'accueil.

Ensuite, le jeune chien entre au centre de dressage afin d'y être formé, cette formation s'étale sur une période de six à sept mois. Le chien doit pouvoir, à la fin de son stage

d'apprentissage, éviter tout obstacle qu'il soit en mouvement ou fixe. De plus le chien doit tenir compte de l'espace occupé par son maître.

Lorsque le chien est prêt, il se rend avec son dresseur au domicile de son futur maître afin que s'établisse une relation de confiance et de complicité entre le non-voyant et son chien. L'éducateur va suivre l'évolution du couple durant plus ou moins deux semaines en fonction de la vitesse d'acclimatation du chien et du mal-voyant. Ces deux semaines permettent au chien de s'habituer aux trajets familiers de son maître et de se repérer dans son nouvel environnement.

Pour obtenir un chien guide, plusieurs conditions sont requises telles que le sens des responsabilités, une force physique suffisante que pour mener le chien ainsi qu'un âge minimum de dix-huit ans (Les amis des aveugles dossier de presse, 2000).

Il existe d'autres centre de formation, en Belgique, comme l'association dirigée par monsieur Carton à Namur. Cette association diffère « des amis des aveugles » car elle possède son propre élevage de chiens guide, cet élevage est constitué par des bergers malinois.

De part le monde, de nombreux centres de formation pour chiens destinés à des personnes mal-voyantes sont en activité. Les conditions nécessaires à l'acquisition d'un chien guide varient d'une association à l'autre ; par exemple MIRA, la fondation québécoise attribue des chiens à des personnes non-voyantes à partir de onze ans.

1.3.2.3. le chien et les personnes à mobilité réduite :

La personne handicapée moteur doit faire face à des difficultés qu'une personne jouissant de son intégrité physique ne soupçonne pas. Chaque geste de la vie quotidienne demande un effort considérable. Le fait d'être sans cesse tributaire d'une tierce personne, provoque un sentiment de dépendance chez la personne physiquement amoindrie. Le handicap a tendance à isoler le handicapé du monde extérieur (Maureen G. et Chaisson-Stewart.,1983).

La première association pour le dressage de chiens destinés à l'assistance de personnes en fauteuil roulant a été créée par Bonita Bergin, aux Etats-Unis en 1975. En France, Marie-Claude Lebreton, après un séjour en Californie, afin de s'initier aux programmes de dressage, a

fondé l'Association Nationale d'Education des Chiens d'Assistance pour Handicapés **ANCAH**, en 1989. Et en 1994, Madeleine Arnould, elle-même paraplégique, fonde **DYADIS** après avoir reçu un chien d'assistance de l'ANCAH. Dyadis est donc basée à l'origine sur le modèle de l'association française, mais Dyadis cherche à faire évoluer ses techniques afin de fournir des chiens encore plus compétents aux personnes physiquement invalides. L'association belge envoie ses éducateurs en stage de perfectionnement dans d'autres centres de dressage tels que le centre en Suisse et le centre de Bonita Bergin aux Etats-Unis afin d'utiliser les techniques d'éducation canine les plus perfectionnées.

Les chiens sont formés pour effectuer diverses tâches comme ouvrir une porte, ramasser un objet sur le sol et l'apporter à la personne non-valide, appuyer sur un interrupteur. De plus le chien est capable de se substituer à son maître pour diverses transactions (prendre et porter un objet à une caisse, etc.). L'animal est, également, capable d'attendre son maître sans bouger, même dans un lieu public et cela en dépit des éléments perturbateurs qui l'entourent (caresse donnée par une tierce personne, par exemple). Outre les innombrables services réalisés par le chien, celui-ci est un intermédiaire idéal dans la relation avec autrui (Bouchard C. et Delbourg C., 1995 ; dossier de presse de Dyadis, 1998).

A l'origine, ces chiens d'assistance étaient destinés uniquement à des personnes paraplégiques. Ensuite les demandeurs devaient avoir au moins un bras valide et une bonne élocution (dossier de presse de Dyadis, 1998). Actuellement, toutes les personnes utilisant un fauteuil roulant, qu'il soit manuel ou électrique, peuvent recevoir un chien d'aide. Les chiens peuvent être donnés, même, aux personnes souffrant de myopathies telle que la myopathie de Duchêne qui touche uniquement les garçons et dont l'espérance de vie est d'une vingtaine d'années. En ce qui concerne l'élocution, celle-ci n'est plus un critère de sélection majeure car un chien a été offert à un enfant qui ne prononce que les voyelles lors du stage d'attribution de janvier 2000.

1.3.2.4. Le chien et les personnes atteintes de plusieurs handicaps :

L'utilisation de chien guide pour personnes souffrant de troubles de la vision est fréquent. Les chien d'assistance sont, également très souvent employés pour les personnes handicapées physiquement. Maintenant, il existe des chiens d'assistance pour des personnes souffrants de ces deux types de handicaps.

L'apprentissage inculqué au chien est différent. En effet, le chien doit être capable de marcher à coté d'un fauteuil roulant tout en dirigeant son maître. De plus, l'animal doit pouvoir effectuer les tâches destinées au handicap moteur (ramasser un objet, etc.) et les tâches destinées au handicap visuel (guidage de la personne handicapée).

Le fauteuil roulant doit, lui aussi, être adapté. Il s'agit, en général, d'un fauteuil électrique afin que le handicapé guide la chaise roulante d'une main et tienne le chien de l'autre. L'utilisation de chien guide requiert, donc, un entraînement très rigoureux pour ce type de handicap (Greenbaum G., Fernandes S., Stanley F. et Wainapel., 1998).

En effet, la formation d'un chien pour une personne en voiturette et aveugle demande un apprentissage rigoureux et complexe. En fait, le chien est d'abord éduqué pour guider la personne et ensuite il est formé pour la marche à coté du fauteuil roulant et le rapport d'objets qui sont les tâches les plus utiles pour une personne invalide. Il faut signaler qu'aucune recherche bibliographique, ne parle de l'obtention d'un fauteuil roulant par une personne aveugle ayant un chien guide. Mais la littérature parle de la combinaison chaise roulante-canne blanche (Greenbaum G., Fernandes S., Stanley F. et Wainapel., 1998).

Il est important de notifier qu'il existe des chiens formés pour d'autres types d'aide comme pour l'aide aux personnes ayant des maladies cardiaques. Dans ce type d'aide le chien prévient la crise cardiaque et il peut avertir l'entourage de la personne souffrante (Anderson Warwick P., Reid Christopher M. et Jennings Garry L., 1992).

2. La relation homme-animal :

2.1. Introduction :

Dans le titre « relation homme-animal », il y a tout d'abord le mot « relation ». Avant d'entrer dans le vif du sujet, il est, donc, utile de préciser la signification qui lui sera donné.

La compréhension du comportement social implique la prise en considération de trois niveaux d'étude : les interactions, les relations et la structure sociale. Une interaction implique des actions de la part des deux partenaires. Les relations, quant à elles, dépendent de l'existence d'une série d'interactions et surtout de la façon dont ces interactions s'organisent les unes par rapport aux autres. Enfin, la structure sociale se compose du contenu, de la qualité et de l'organisation de l'ensemble des relations existant entre les membres du groupe observé (Hinde R.A. et Stevenson-Hinde J., 1976).

Ce chapitre sera subdivisé en deux grandes parties. La première partie exposera l'apport de l'animal au point de vue social et en particulier pour les personnes handicapées. La seconde partie mettra en évidence l'importance de la relation homme-animal dans l'apprentissage.

Ces deux thèmes ont été choisis car ceux-ci avaient un rapport direct avec le sujet de ce mémoire.

2.2. L'apport de l'animal dans les rapports sociaux :

2.2.1. L'animal comme lubrifiant social :

Une étude a montré que les personnes se promenant avec leur chien, avaient plus de contacts avec les autres passants et que leurs conversations étaient plus fréquentes et plus longues (Messent P.R., 1983).

Figure 2.2.1.1 : d'après Lockwood R.,1983

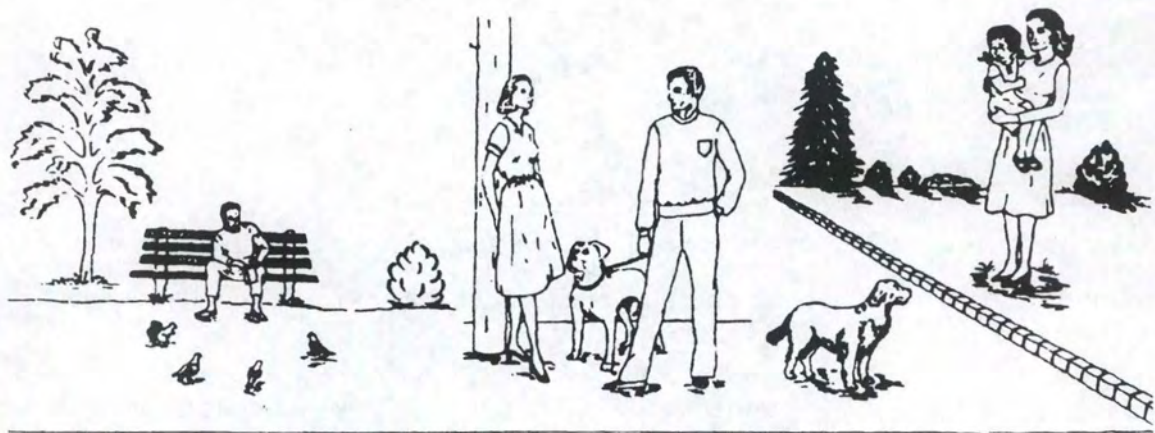
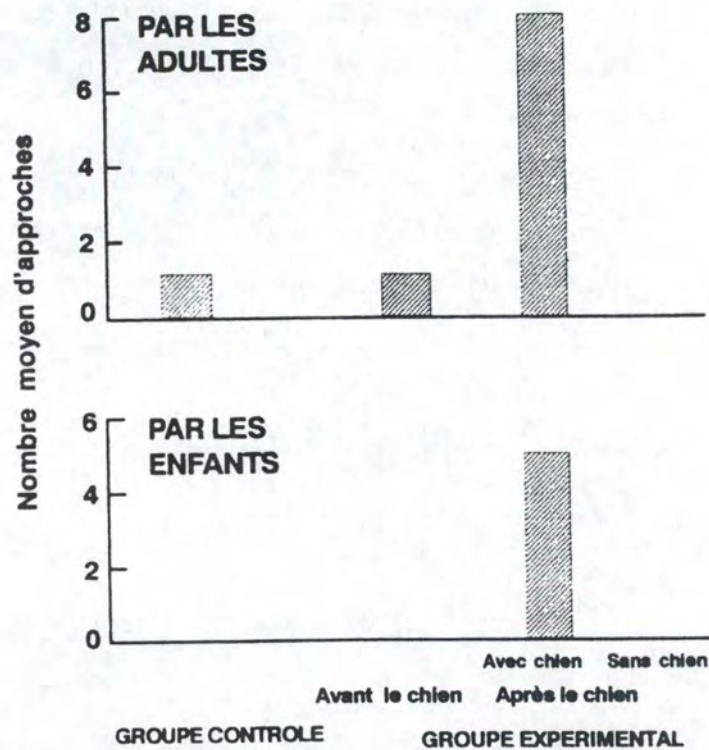


Figure 2.2.1.2 : d'après Hart L.A.,1985 ;1987



Une autre étude, avec une approche différente, s'est basée sur la construction de cinq scènes. Chaque scène avait deux versions, une version avec la présence de l'animal et l'autre sans l'animal. Ces scènes ont été présentées à un panel d'étudiants. Ceux-ci percevaient, de façon constante, les personnes représentées avec le chien comme des individus plus heureux, plus sympathiques, que les personnes qui n'étaient pas accompagnées par le chien sur l'autre version de l'image (Lockwood R., 1983).

La figure 2.2.1.1 représente une des cinq scènes.

Une étude rétrospective a, quant à elle, demandé à des personnes en fauteuil roulant qui bénéficient d'un chien d'assistance d'explicitier leurs expériences avant et après l'acquisition de leur chien. Les sujets interrogés rapportent que le nombre de salutations, qu'elles soient émises par des adultes ou des enfants, est nettement supérieur lorsqu'ils sont en compagnie de leur chien. Le fait que les enfants approchent plus fréquemment la personne non-valide lorsqu'il est escorté par son chien, suggère que la facilitation sociale apparaît dans tous les groupes d'âges. De plus, le groupe contrôle qui ne possède pas de chien réalise moins d'approches que le groupe expérimental (Hart L.A., 1985, 1987).

Les graphiques montrant le nombre d'approches avant et après l'acquisition d'un chien d'aide se trouvent ci-contre à la figure 2.2.1.1.

Une étude a mis en évidence l'influence de la présence d'un chien sur les comportements adoptés par des passants vis-à-vis d'une personne handicapée. Lors de l'absence du chien, les comportements sont des attitudes de fuite. Tandis que la présence du chien donne lieu à des sourires et des regards « bienveillants » (Eddy J., Hart L.A. et Boltz R.P., 1987).

La figure 2.2.1.3 représente les graphes montrant l'impact de la présence d'un chien.

Néanmoins, La présence d'un chien d'assistance n'est pas toujours un facteur de socialisation évident. Certaines personnes non-valides ne voient pas de différence au niveau des contacts sociaux après l'acquisition de leur chien. De plus, l'approche du chien par des personnes extérieures peut engendrer des difficultés au contrôle de l'animal. Parfois même, le chien semble éclipser la personne handicapée.

Figure 2.2.1.3 : d'après Bernard P.,1989

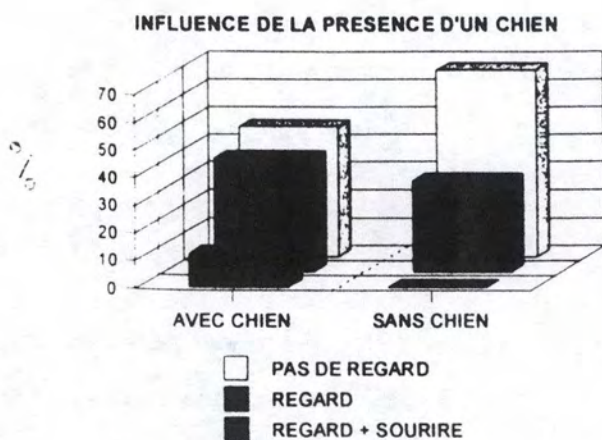
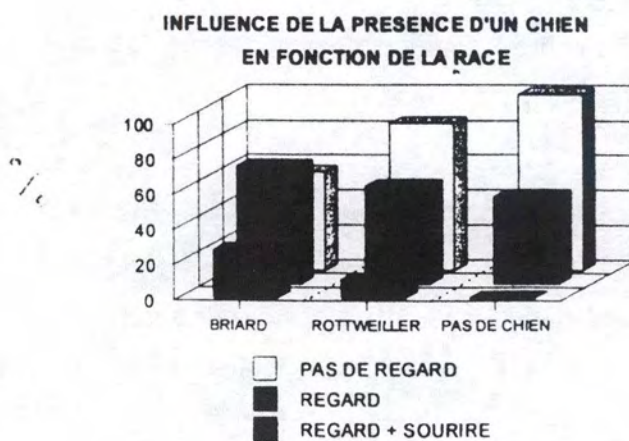


Figure 2.2.1.4 : d'après Bernard P.,1989



Une étude réalisée en 1989, a montré l'importance de la variable « race » dans les comportements adoptés par les passants face à la personne invalide. La présence d'un chien de type « menaçant » (rottweiler) avec la personne handicapée et la présence d'un chien de type « apaisant » (berger de brie) engendre des réactions divergentes. Le premier offre une faible probabilité de contact sociaux positifs. Tandis que le second engendre un nombre de contacts sociaux nettement supérieur (Bernard P., 1989).

La figure 2.2.1.4. représente l'influence de la variable race sur les relations sociales.

2.2.2. Le chien par rapport au handicap :

Le fauteuil roulant a tendance à isoler la personne physiquement amoindrie. En effet, les relations de type social ont tendance à se raréfier. Le handicap peut, donc, ériger une barrière sociale qui semble parfois insurmontable.

La présence d'un chien peut accroître les comportements sociaux positifs des autres individus envers les adultes et les enfants non-valides. Par sa simple présence, le chien offre une plus grande ouverture sociale à la personne handicapée, ce qui est essentiel pour le bon développement de l'enfant invalide. De plus, l'animal permet de focaliser l'attention sur un autre sujet que le handicap et la maladie.

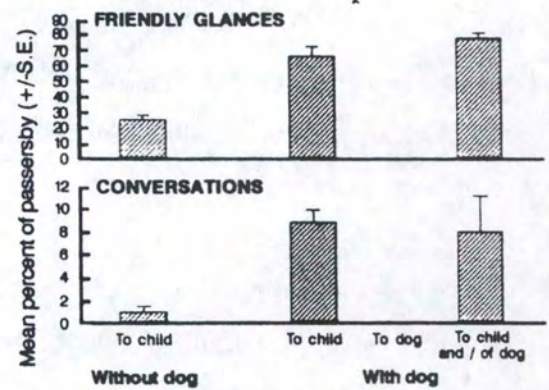
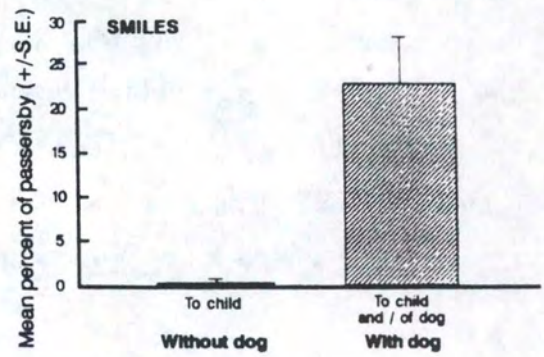
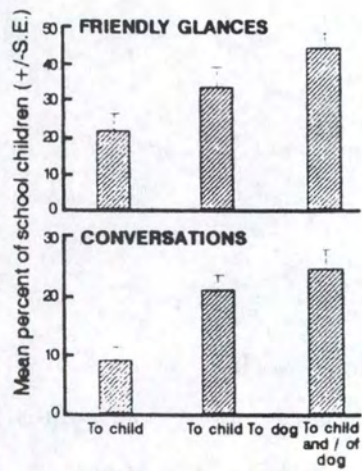
De nombreuses études ont cherché à dégager le sens que pouvait avoir le lien rapprochant l'homme de son animal. Parmi les traits les plus souvent répertoriés, nous retrouvons (Jonas C. et Feline A., 1987) :

- le remède à la solitude,
- un faire-valoir de la personnalité,
- un catalyseur social.

2.2.3. L'animal et l'isolement social de l'enfant handicapé :

Les conséquences de l'isolement sont particulièrement lourdes pour l'enfant. Des efforts ont été réalisés afin d'offrir une vie sociale la plus normale possible aux enfants non-valides, leur intégration au sein d'écoles publiques fait partie de ces efforts. Le chien d'assistance permet à l'enfant de se valoriser vis-à-vis de ses compagnons et de faire connaissance

Figure 2.2.3.1 : d'après Bergin B., Mader et Hart, 1989



lorsqu'il se retrouve dans un environnement nouveau (Bonduelle et Joublin, 1995). L'un des problèmes majeurs à la bonne intégration de l'enfant est l'interdiction du chien au sein de l'établissement scolaire. L'enfant se retrouve, donc, sans catalyseur de contacts sociaux (par exemple, trois des enfants, qui ont reçu un chien d'assistance lors du stage d'attribution de janvier 2000, ne peuvent pas prendre leur chien dans leur établissement scolaire).

De plus, pour l'enfant forcé de vivre isolé des compagnons de son âge, l'animal peut jouer le rôle de substitut des amis humains. Mais, le chien ne remplacera jamais la présence humaine, cette association avec le chien peut diminuer le sentiment d'isolation de l'enfant et lui apporter ce que le monde des adultes ne peut lui offrir.

Une étude a montré que les enfants confinés en fauteuil roulant reçoivent une reconnaissance sociale supérieure lorsqu'ils sont accompagnés d'un chien d'assistance que lorsqu'ils sont seuls (Bergin B., Mader et Hart, 1989).

Les résultats de cette étude sont illustrés sur la page précédente (fig 2.2.3.1).

En conséquence, le chien semble avoir une influence positive sur le développement global (moteur, intellectuel, cognitif...) de l'enfant invalide.

2.2.4. Conclusion :

Les animaux contribuent à la socialisation de la prime enfance à la vieillesse, à supporter des situations difficiles comme la maladie et le handicap. Le chien semble jouer un rôle de soutien et de catalyseur social pour les échanges entre les personnes.

L'animal enrichit la qualité de vie à tous les âges, surtout pour les personnes amoindries physiquement et qui souffrent souvent d'isolement.

Nous pouvons donc dire que la relation homme-animal semble être, en général, bénéfique dans le cadre du handicap.

3. L'importance de la relation homme-animal dans l'apprentissage :

L'étude de l'apprentissage dans des situations de laboratoire arbitraire ne permet pas une compréhension complète des capacités observées en situation naturelle, mais les expériences sur le terrain, quant à elles, manquent de rigueur pour répondre à des questions spécifiques. Il est donc nécessaire de faire une synthèse entre l'éthologie et la psychologie (Pepperberg I.M., 1992).

La psychologie, avec le conditionnement classique et opérant, isole l'individu de tous les stimuli extérieurs pour l'apprentissage étudié. Cela implique une isolation sociale, et donc aucun transfert d'information ne peut avoir lieu, même avec l'expérimentateur. Dans ces conditions, l'animal doit déterminer par essais et erreurs la nature de la tâche.

L'éthologie définit la communication comme étant un acte social, il s'agit, donc d'observer des animaux interagissant entre eux dans un environnement naturel. Dans ce cadre, les essais et erreurs sont un moyen d'affiner une prédisposition innée ou un comportement observé chez un congénère.

Une synthèse entre les deux disciplines signifie qu'au lieu d'adopter l'une ou l'autre procédure, il faut les adapter à des questions spécifiques. Ainsi dans l'éducation des chiens d'assistance, les éducateurs essayent que leur démarche aboutisse à l'apprentissage en adaptant leur manière de travail en fonction des problèmes rencontrés qu'ils soient propres au chien ou à la tâche à acquérir.

De plus, une relation proche avec le dresseur est très importante pour diverses raisons :

- les différences de personnalité et les aptitudes variables des chiens nécessitent parfois l'utilisation de méthodes d'apprentissages différentes,
- le contexte social a une influence notable sur les capacités d'apprentissage de l'animal,
- la récompense alimentaire (Kostarczyk E., 1992) n'est pas très efficace chez le chien, la récompense sociale lui est prédominante (caresse, « parole »). Pour le chien, le dresseur est le « leader » et l'animal désire lui plaire. Les récompenses de

types sociales permettent un apprentissage assez poussé. Mais le contact social avec l'humain est fortement influencé par la race, l'histoire de l'individu, son âge ainsi que par sa familiarisation à l'homme.

Avant le début de l'apprentissage à proprement dit, le dresseur doit établir une relation avec le chien basée sur des « règles de conduite » comme ne pas mordre lors des séances de jeu, ne pas monter ou sauter sur l'éducateur sans en avoir reçu l'autorisation. Au cours du temps, la relation évolue mais un certain degré de stabilité est, néanmoins, indispensable afin que les comportements deviennent prévisibles par les deux partenaires.

Pour le bon déroulement de l'apprentissage, les tâches de type simple sont apprises en premier lieu. Ensuite, ces tâches simples servent de socle à l'apprentissage des ordres plus complexes. La difficulté augmente donc de manière graduelle puisque chaque tâche acquise sert de base à l'ordre de complexité supérieur. Cela permet d'éviter l'apparition d'une certaine frustration chez le chien. Lorsqu'une stratégie d'apprentissage semble inefficace, le dresseur peut orienter le chien vers une méthode différente afin d'éviter la stagnation de l'évolution du chien.

En conclusion, pour un apprentissage correct, il faut tout d'abord établir une relation de confiance mutuelle et ensuite installer la relation d'apprentissage et devenir l'éducateur.

Conclusion :

L'interaction sociale entre le dresseur et l'animal dans des situations d'apprentissage est donc essentielle. Il existe encore de nombreux phénomènes à étudier dans cette interaction homme-animal. Pour ne prendre qu'un exemple de tels phénomènes encore mal connus, il a été observé que la structure acoustique des mots a des effets particuliers sur la réponse de l'animal. En effet, les dresseurs d'animaux, de différentes langues et de différents milieux, utilisent des notes courtes et rapidement répétées afin de stimuler l'activité locomotrice. Tandis que des notes plus longues et continues sont utilisées pour l'inhibition de l'activité. Une étude a montré que les dresseurs s'adaptaient de façon spontanée aux différents types de

structure acoustique en fonction de ce qu'ils cherche à obtenir comme réponse de la part du chien (Mc Connel., 1991).

4. Le parcours d'un chien « Dyadis » :

4.1. Introduction :

La vie d'un chien «Dyadis » peut être divisée en plusieurs étapes. Premièrement, le chiot est sélectionné à l'âge de sept semaines. Ensuite, il est placé dans une famille d'accueil où l'apprentissage de base lui sera inculqué. Vers l'âge de un an, le jeune chien vient au Centre pour sa formation de chien d'assistance. La formation s'étale sur une période de plus ou moins six mois. Le chien est, alors prêt à suivre le stage d'attribution. Et enfin, le couple personne handicapée- chien sera « suivi » par des contrôles réguliers de la part des membres de Dyadis.

4.2. Sélection du chien :

Lors de la sélection, certaines races de chiens sont privilégiées par rapport aux autres. La famille des retrievers est très recherchée pour ces qualités physiques ainsi que pour ces qualités comportementales. Ce sont des chiens aux tempéraments calmes, affectueux, de plus ils sont très sociables (cf point 2.2). Leurs qualités physiques correspondent parfaitement aux critères recherchés. Dans cette famille, le labrador, le golden et le flat coated, qui est l'intermédiaire entre les deux autres races, sont les plus utilisés. Dyadis montre une préférence pour les goldens car ils sont moins « têtus », plus souples de caractère et surtout plus dépendant de l'homme que les labradors qui sont, quant eux, très indépendants (surtout les mâles) et assez cabochards. De plus les golden sont particulièrement intéressants par leur aptitude dans le « rapport d'objet » (Dossier de presse de Dyadis, 1998).

La première sélection, dans ces deux races, est réalisée avant la naissance des chiots. Les éducatrices recherchent parmi les éleveurs reconnus par la société royale Saint Hubert, ceux qui ont les lignées les plus parfaites du point de vue des pedigrees. Cette sélection est très importante car elle permet d'éviter les maladies de types héréditaires comme l'épilepsie, la dysplasie des hanches et des coudes. Ces maladies sont très fréquentes dans les lignées de labrador et de golden ; or un chien parfait est requis pour devenir chien d'assistance. Donc, seules les meilleures nichées sont sélectionnées.

Les nichées sélectionnées seront, alors, testées, chez l'éleveur, lorsque les chiots seront âgés de sept semaines. Les chiots de chaque portée sont testés individuellement (en général, Dyadis possède le premier choix chez les éleveurs) par les tests de Campbell. Tous les tests de Campbell (Campbell W.E., 1976) ne sont pas effectués sur chaque chiot. En effet, les tests les plus utilisés sont le test de l'attraction social, le test de domination par contrainte ainsi que le test de domination par élévation. Ces tests ne sont réalisés qu'une seule fois contrairement à la sélection effectuée par les « amis des aveugles » qui répètent les tests trois fois. Il existe d'autres types de tests qui pourraient être effectués (Diderich C., 1999), mais le caractère prévisionnel de ces tests et des tests de Campbell n'est que de cinquante pour cent. Le devenir du chien dépend fortement de la socialisation du chiot vis-à-vis l'homme.

Il est important de souligner le fait que les tests de Campbell n'ont jamais été reconnus fiables par la communauté scientifique.

Lorsque la sélection est terminée, les chiots sont placés dans des familles d'accueil.

4.3. le passage en famille d'accueil :

4.3.1. La sélection de la famille d'accueil :

Les familles d'accueil sont constituées de bénévoles, mais les frais de nourrissage du chiot sont pris en charge par l'association. Les familles ont été sélectionnées suivant différents critères comme la possibilité d'offrir un environnement riche, stimulant et équilibré au chiot et être assez disponible. Mais, la sélection ne s'avère pas toujours possible étant donné le faible nombre de personnes disposées à devenir famille d'accueil. Les familles d'accueil sont situées au quatre coins de la Belgique puisque l'association se veut « bilingue ».

4.3.2. Le but du placement en famille d'accueil :

Les familles d'accueil ont pour rôle de socialiser le chiot et de lui inculquer l'apprentissage de base. La socialisation est la raison essentielle du passage du chiot en famille. Le jeune chiot doit donc être confronté à un maximum de situations diverses afin que son niveau de sociabilité soit très élevé.

Les familles sont soutenues et guidées dans leur mission par les éducatrices ainsi que par des formateurs de Dyadis qui se situent dans les régions proches des bénévoles. De plus, des cours sont dispensés, en général deux fois par mois, aux familles afin de les diriger dans l'éducation de leur chiot.

4.3.3. Les cours destinés aux familles d'accueil :

Les premiers cours sont destinés à la manipulation du chiot. Le jeune chien est placé dans diverses positions, sa peau est tirée, ses dents et ses oreilles sont regardées. Toutes ses manipulations ont pour but d'apprendre au chiot à se soumettre à son maître. Chaque fois, que le chien ne se défend pas celui-ci est vivement récompensé.

Les cours suivants visent à l'apprentissage des positions debout et couché. Afin d'apprendre ces positions, le dresseur met le chiot dans la position demandée, par exemple : il appuie sur les coudes pour obtenir la position couchée ou il place sa main sous le ventre et exerce une pression pour obtenir la position debout, en répétant l'ordre qui convient ; cette méthode permet au chiot d'associer l'ordre à la position. Les récompenses sous forme de caresse sont dispensées au chiot sur des zones différentes en fonction de l'ordre demandé : sur le dos pour la position couché et sur le ventre pour la position debout.

Les séances suivantes ont pour but l'apprentissage de la marche en laisse. Dès le début, le chiot doit apprendre à ne pas tendre sa laisse car un chien qui tire en laisse peut s'avérer dangereux pour la personne invalide. Le chiot est ramené dans sa position correcte, chaque fois qu'il tend sa laisse. L'apprentissage de la marche s'effectue dans divers endroits. Le chien apprend également le rappel, celui-ci peut être appris de différente manière en fonction du chiot (si le chiot ne revient pas, une longe est utilisée pour le « corriger »). Lors de l'apprentissage de ces deux ordres, le jeune chien est, toujours, fortement récompensé.

Au début de l'apprentissage, les punitions ainsi que les récompenses sont exagérées afin de permettre une meilleure compréhension de la part de l'animal. Au fur et à mesure, des séances la difficulté des ordres demandés s'accroît. Cette augmentation se fait de façon graduelle et celle-ci est adaptée pour chaque chien.

4.3.4. Durée du passage en famille d'accueil :

Le chiot arrive dans la famille à l'âge de sept semaine et reste jusqu'à l'âge de un an et demi.

4.4. La formation dispensée au chien :

Lorsque le chien est âgé de un an et demi, il revient au centre de formation afin d'y poursuivre son éducation. Ce stage de formation est réalisé sur une période de plus ou moins six mois.

Durant l'apprentissage, certains ordres de base doivent être réappris ou appris avant l'apprentissage d'ordres plus complexes. Premièrement, le chien doit apprendre et réagir à son nom, apprendre la négation, ne jamais se sauver, obéir au rappel. De plus, le chien doit apprendre à rester indifférent aux stimuli extérieurs comme les provocations d'autres chiens ou encore les appels de personnes inconnues. Il doit également apprendre à inhiber son comportement exploratoire spontané afin de toujours rester attentif aux besoins de son maître. Cet apprentissage demande, donc, un conditionnement allant à l'encontre des conduites instinctives du chien. Il est, également, primordial que l'animal apprenne à rester près de son maître, de telle manière qu'il y ait toujours un contact physique entre les deux partenaires.

Progressivement, le chien réalise des tâches de plus en plus complexes. Le dressage est initié dans la salle de travail et se termine lorsque le chien est capable de faire face à toutes les situations pouvant intervenir dans la vie de la personne handicapée.

L'apprentissage se fait par conditionnement opérant c'est à dire que le chien apprend par renforcements négatifs et positifs. Ce type d'apprentissage sera explicité dans le point 5 de ce chapitre. Au début de l'apprentissage, l'exercice est renforcé positivement même si son exécution n'est pas parfaite, afin de motiver le chien. Au fur et à mesure de l'apprentissage les renforcements ne sont plus dispensés que pour les réponses correctes. Les renforcements qu'ils soient positifs ou négatifs sont en général de type social (voix, contacts tactils entre le dresseur et le chien, etc.).

Nous pouvons donc conclure que l'apprentissage n'est pas qu'un simple acte technique, puisque une relation s'installe entre le dresseur et le chien (cf point 2.3 de l'introduction théorique). Chacun des partenaires de cette relation implique une partie importante de son « être ».

Néanmoins, il est nécessaire de signaler que durant la phase d'apprentissage, il arrive qu'un chien ne convienne pas pour diverses raisons. Tel a été le cas de Gino (réformé pour cause de dysplasie) et de Gary (trop « peureux »). Le premier a été placé comme chien social dans une institution et le second a été donné à une personne handicapée (pas en fauteuil roulant) comme chien d'aide. Ils restent malgré tout de très bons chiens d'assistance.

4.5. Stage d'attribution :

Le stage d'attribution a pour but le transfert d'autorité du dresseur vers la personne non-valide. Le succès de ce transfert dépend essentiellement de la relation qui se crée entre la personne et l'un des chiens. C'est à l'âge de deux ans que le chien est présenté à plusieurs personnes handicapées lors d'un stage d'attribution.

Le stage s'étale sur une période de deux semaines. Cette période est divisée en quatre parties (dossier de presse de Dyadis, 1998).

Durant les trois premiers jours, chaque participant réalise plusieurs fois diverses exercices avec chaque chien. Les relations qui se créent entre les chiens et les personnes handicapées ainsi que les attitudes des chiens vis-à-vis des différents handicapés sont observées par les éducatrices afin de pouvoir constituer les meilleurs couples possible. L'avis de la personne invalides est demandé de manière implicite, au cours de la conversation, mais la constitution des couples dépend essentiellement de l'animal qui montre plus de motivation et d'obéissance avec certaines personnes plutôt que d'autres. Au bout de ces trois jours, chacun se voit attribuer un chien provisoirement.

Après ces trois jours, le processus de fixation du chien à son nouveau maître peut réellement commencer. A partir de ce moment, personne d'autre que le nouveau maître ne

peut interagir avec le chien afin que l'animal se fixe uniquement sur la personne déterminée. Cette première semaine de stage se déroule en salle.

Lors de la seconde semaine, en plus du travail en salle, diverses sorties sont organisées à l'extérieur afin de confronter chaque couple à des situations de la vie quotidienne.

Le dernier jour du stage, chaque candidat va présenter l'épreuve finale théorique et pratique. La théorie porte sur le contenu du manuel distribué au début du stage et la partie pratique se passe à huis clos avec les éducatrices qui vérifient la bonne conduite du chien (Durieux D., 1999).

Une cérémonie d'attribution est organisée après chaque stage, en présence de toutes les personnes ayant participé à cet aboutissement. Pour les uns comme pour les autres, c'est un moment de vive émotion. De nombreux journalistes assistent à cette remise officielle, c'est l'occasion pour Dyadis de se faire connaître du grand public.

4.6. Le suivi :

Durant les six premiers mois, le chien ne peut interagir avec d'autres personnes que son nouveau maître. Cette période est cruciale pour la création d'un couple homme-chien stable, mais cette période est difficilement gérable par l'entourage de la personne non-valide car la famille a tendance à vouloir caresser, toucher l'animal.

Une fois le chien remis à son nouveau maître, le couple n'est pas pour la cause livré à lui-même. En effet, durant les six premiers mois surtout, les éducatrices s'assurent que le processus de fixation suit correctement son cours. De plus, une visite mensuelle est effectuée afin de vérifier la bonne conduite des deux partenaires. Néanmoins Dyadis garde la possibilité de retirer le chien si cela s'avérait nécessaire étant donné que l'association reste propriétaire du chien durant toute sa vie.

4.7. Conclusion :

La mission de Dyadis s'étale tout au long de la vie des chiens. Avant toute chose, Dyadis sélectionne les chiots les plus performants socialement et physiquement. Ensuite, le chiot va passer un an et demi de sa vie auprès d'une famille d'accueil qui lui inculquera l'apprentissage de base ainsi qu'un environnement riche à son développement. A l'âge de un an et demi, le jeune chien va suivre un apprentissage intensif nécessaire à sa formation de chien d'assistance. Cette formation s'étale sur une période de six mois durant laquelle l'animal apprend progressivement une cinquantaine d'ordres. Le chien est, alors, prêt à être confié à une personne handicapée.

5. L'apprentissage :

5.1. Introduction :

L'apprentissage est un phénomène essentiel pour la plupart des animaux, et c'est d'autant plus vrai que l'espèce est évoluée.

Tout comportement animal est issu de deux sources en interaction constante : le bagage génétique et l'expérience.

Le bagage génétique détermine pour ce qui est du domaine comportemental toute une série d'automatismes. Ces comportements pré-programmés permettront à l'individu de réagir de façon stéréotypée, automatique et rapide à des stimuli que l'organisme rencontre souvent dans son environnement, d'où la sélection du programme en question au cours de l'évolution.

L'expérience par contre va permettre à l'individu d'acquérir des comportements qui ne sont pas toujours nécessaires à l'ensemble des membres de l'espèce, mais bien pour lui-même. Il apprendra également à se représenter des paires d'événements qui lui permettront d'anticiper sur les événements environnementaux.

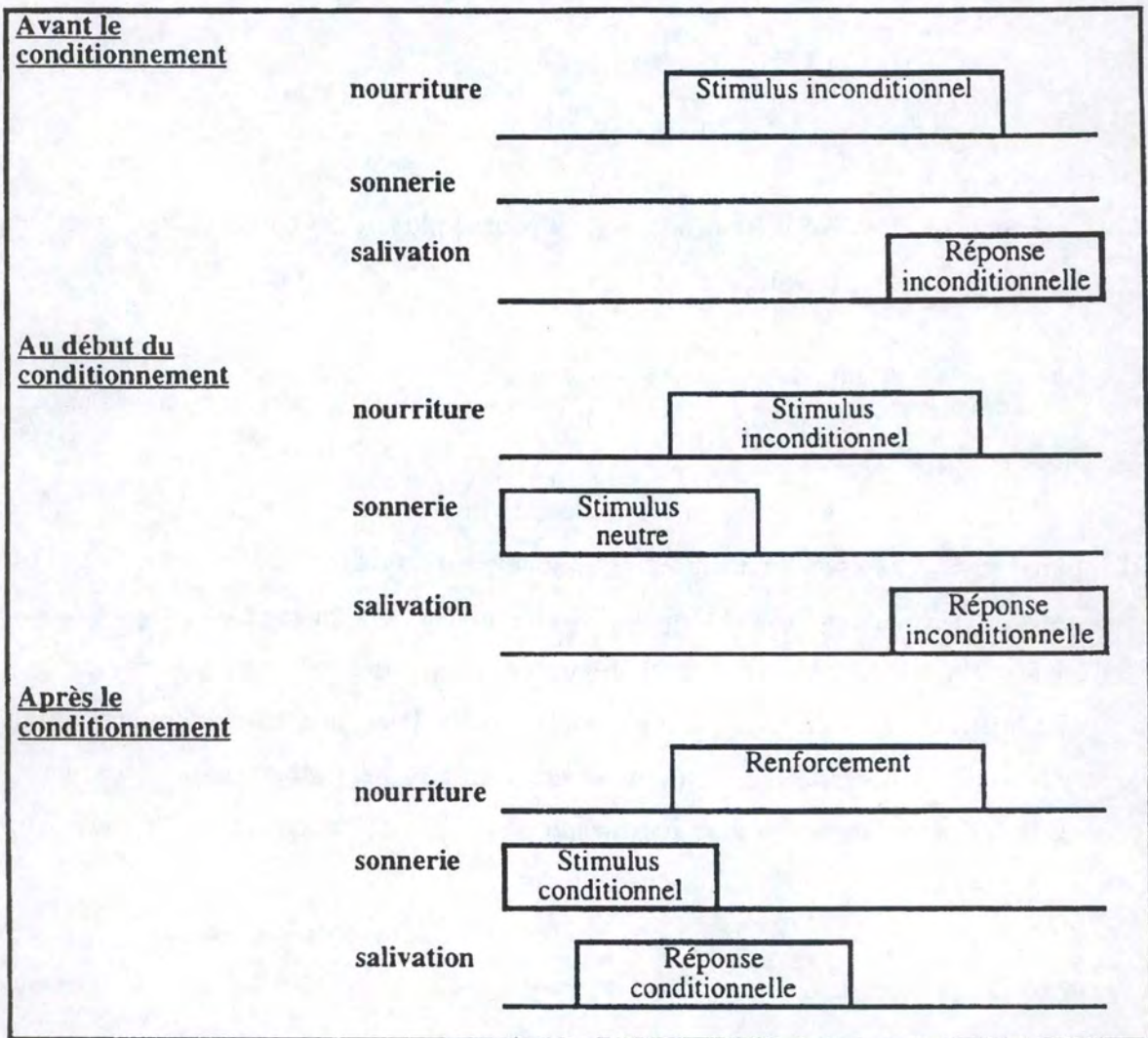
Les deux sources fonctionnent en étroite collaboration c'est-à-dire que d'une part l'expérience va modifier certains comportements instinctifs et d'autre part, le programme génétique sera à l'origine des prédispositions et des contraintes pour l'apprentissage.

Dans ce chapitre seront exposés trois types d'apprentissage. Premièrement, l'apprentissage par conditionnement classique sera explicité. Ensuite, le conditionnement opérant sera présenté. Et enfin, nous expliciterons l'apprentissage par habituation.

5.2. Le conditionnement classique :

Le conditionnement classique est également appelé conditionnement répondant, c'est-à-dire que l'animal associe un stimulus nouveau à un stimulus connu et il y réagit de la même manière. Il s'agit donc du transfert de réponse d'un stimulus familier à un stimulus

Figure 5.2.1 : illustration du conditionnement salivaire



nouveau. L'expérience classique du chien de Pavlov soumis à un conditionnement salivaire permet une bonne compréhension de ce type de conditionnement.

La figure 5.2.1 illustre le schéma du conditionnement salivaire. Et la figure 5.2.2 met en évidence le schéma d'un conditionnement classique d'après Delacour.

5.3. Le conditionnement opérant :

5.3.1. Définition :

Le conditionnement opérant est encore appelé le conditionnement instrumental. Il est à la base de l'apprentissage par essais et erreur. Dans ce conditionnement, l'animal sélectionne parmi les opérations qu'il effectue spontanément et au hasard, celles qui lui sont favorables. Il se crée donc une association entre les stimulus présents, le comportement effectué par l'animal et les effets favorables ou défavorables produits par ce comportement. Les conditions expérimentales qui ont permis d'étudier le conditionnement opérant sont principalement les cage de Skinner et les labyrinthes (Giffroy J-M. et Paquay R., 1997). La figure 5.3.1 présente une cage de Skinner.

Le conditionnement opérant se distingue du conditionnement classique par deux points principaux. Premièrement, l'opération qui constitue un conditionnement classique est la mise en relation de deux stimuli, tandis que l'opération qui fonde un conditionnement instrumental associe un comportement produit spontanément et des événements consécutifs qui constituent le renforcement. Deuxièmement, dans un conditionnement classique la réponse ne modifie pas la situation expérimentale et la succession des événements est programmée. Tandis que dans le conditionnement instrumental les événements ne surviennent que si le comportement a préalablement été produit.

5.3.2. Propriétés principales :

L'acquisition est marquée par l'évolution de la fréquence, de l'amplitude ou de la latence du comportement désiré (Cf: figure 5.3.2 présentant les courbes d'acquisition du conditionnement opérant chez le rat). Le niveau d'acquisition, est en général, fonction de l'intervalle de temps existant entre la réalisation du comportement et le renforcement. De plus la vitesse d'acquisition est également, fonction de l'intensité de ce renforcement.

Dans certains cas, le comportement n'est pas toujours renforcé, on parle alors d'un programme de conditionnement par renforcement partiel ou intermittent. L'acquisition dans ce type de programme est en général plus lente mais la résistance à l'extinction est nettement plus élevée que dans le cas d'un programme de conditionnement par renforcement continu (Cf: figure 5.3.3).

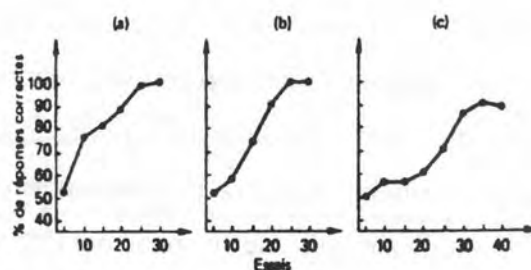
Une dernière propriété est le fait que lorsqu'un organisme est soumis à une série de conditionnements différents qui possèdent des points communs sont acquis de plus en plus rapidement (Delacour, 1987).

5.3.3. Les différentes formes de conditionnements opérants :

Le conditionnement opérant peut prendre de nombreuses formes différentes. La classification sera basée sur deux facteurs distincts, la nature du renforcement et la nature du comportement désiré (Paquay R. et Giffroy J-M., 1997).

Les renforcements consécutifs au comportement augmentent la probabilité de l'apparition de ce comportement. Deux types de renforcements sont à définir, d'une part les renforcements positifs et d'autre part les renforcements négatifs. Les premiers consistent en l'apparition ou la prolongation de certains stimuli, par exemple, le stimulus social (contact tactile) ou encore le stimulus nourriture. Les seconds sont constitués soit par l'absence, soit par la cessation de certains stimuli ou encore l'apparition de stimuli « désagréables ». En d'autres termes, les conditionnements opérants peuvent mettre en jeu soit des motivations de type appétitives soit des motivations de type « aversives ».

Figure 5.3.2 : d'après Mackintosh, 1974



Courbes d'acquisition de conditionnements
instrumentaux chez le rat (a) discrimination
spatiale, (b) et (c), discriminations visuelles
La mesure est le pourcentage de réponses
correctes

5.3.2. Propriétés principales :

L'acquisition est marquée par l'évolution de la fréquence, de l'amplitude ou de la latence du comportement désiré (Cf: figure 5.3.2 présentant les courbes d'acquisition du conditionnement opérant chez le rat). Le niveau d'acquisition, est en général, fonction de l'intervalle de temps existant entre la réalisation du comportement et le renforcement. De plus la vitesse d'acquisition est également, fonction de l'intensité de ce renforcement.

Dans certains cas, le comportement n'est pas toujours renforcé, on parle alors d'un programme de conditionnement par renforcement partiel ou intermittent. L'acquisition dans ce type de programme est en général plus lente mais la résistance à l'extinction est nettement plus élevée que dans le cas d'un programme de conditionnement par renforcement continu (Cf: figure 5.3.3).

Une dernière propriété est le fait que lorsqu'un organisme est soumis à une série de conditionnements différents qui possèdent des points communs sont acquis de plus en plus rapidement (Delacour, 1987).

5.3.3. Les différentes formes de conditionnements opérants :

Le conditionnement opérant peut prendre de nombreuses formes différentes. La classification sera basée sur deux facteurs distincts, la nature du renforcement et la nature du comportement désiré (Paquay R. et Giffroy J-M., 1997).

Les renforcements consécutifs au comportement augmentent la probabilité de l'apparition de ce comportement. Deux types de renforcements sont à définir, d'une part les renforcements positifs et d'autre part les renforcements négatifs. Les premiers consistent en l'apparition ou la prolongation de certains stimuli, par exemple, le stimulus social (contact tactile) ou encore le stimulus nourriture. Les seconds sont constitués soit par l'absence, soit par la cessation de certains stimuli ou encore l'apparition de stimuli « désagréables ». En d'autres termes, les conditionnements opérants peuvent mettre en jeu soit des motivations de type appétitives soit des motivations de type « aversives ».

Figure 5.2.2 : d'après Delacour

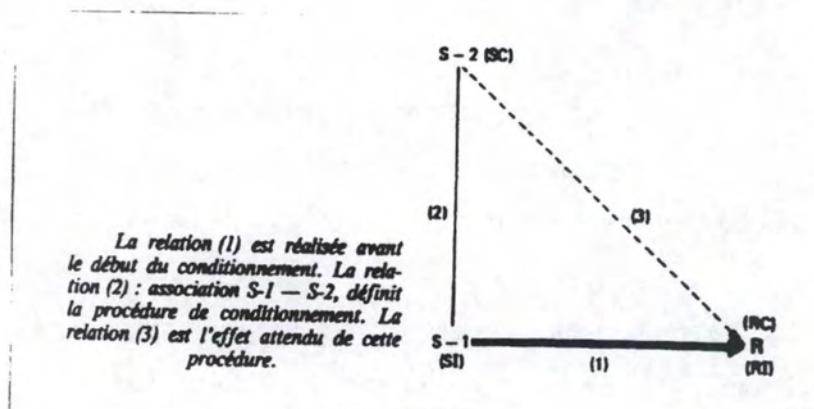
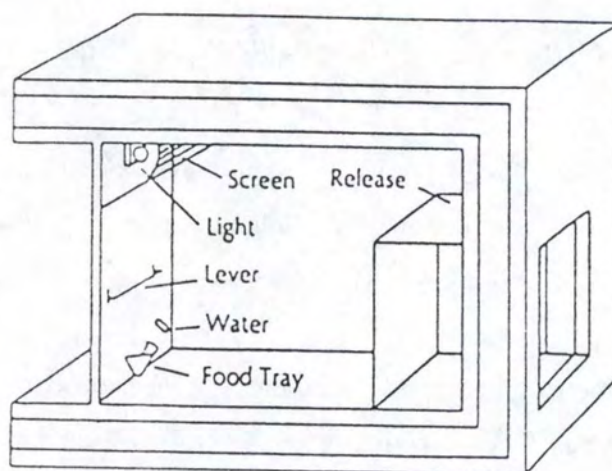


Figure 5.3.1 : elle représente la cage de Skinner :



Quatre classes de conditionnement opérant sont produites par les deux facteurs précédemment cités (nature du comportement et du renforcement) :

- Premièrement, la production du comportement demandé est renforcée positivement : par exemple, un chien qui fournit le comportement de la position couchée reçoit un renforcement positif comme une caresse.
- La production d'un comportement peut être renforcée négativement afin d'inhiber ce comportement : par exemple, le chien reçoit une réprimande chaque fois qu'il veut prendre de la nourriture sans en avoir reçu l'autorisation.
- L'omission d'un comportement peut être renforcé positivement : par exemple, le fait, que le chien ne se dirige pas vers une personne qui l'appelle est récompensé.
- L'omission d'un comportement peut également être renforcé négativement : le chien ne réalise pas le comportement demandé (exemple, ramasser un objet), il est donc réprimandé (exemple, isolement du chien).

5.3.4. Conclusion :

Cet apprentissage est donc fondé sur un système où la réponse correcte est renforcée. Ce type d'apprentissage suppose, donc, que la réponse correcte soit émise avec l'apparition d'un renforcement.

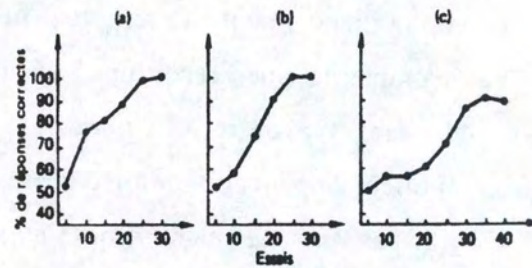
5.4. L'apprentissage par habitation :

5.4.1. Description de cet apprentissage :

L'habitation est la disparition de la réponse motrice non apprise à un stimulus donné après que l'animal ait été, de façon répétée, mis en présence de ce stimulus sans que ce dernier ait été associé ou renforcé par une stimulation favorable ou défavorable.

C'est un apprentissage de type négatif puisque l'individu apprend à ne pas répondre à une certaine intensité de stimulation.

Figure 5.3.2 : d'après Mackintosh, 1974



Courbes d'acquisition de conditionnements
instrumentaux chez le rat (a) discrimination
spatiale, (b) et (c), discriminations visuelles
La mesure est le pourcentage de réponses
correctes

Il concerne surtout les stimuli supraliminaire c'est à dire ceux dont l'intensité dépasse un certain seuil, celui-ci ayant été fixé lors du plus jeune âge de l'animal (Giffroy J-M.,1986).

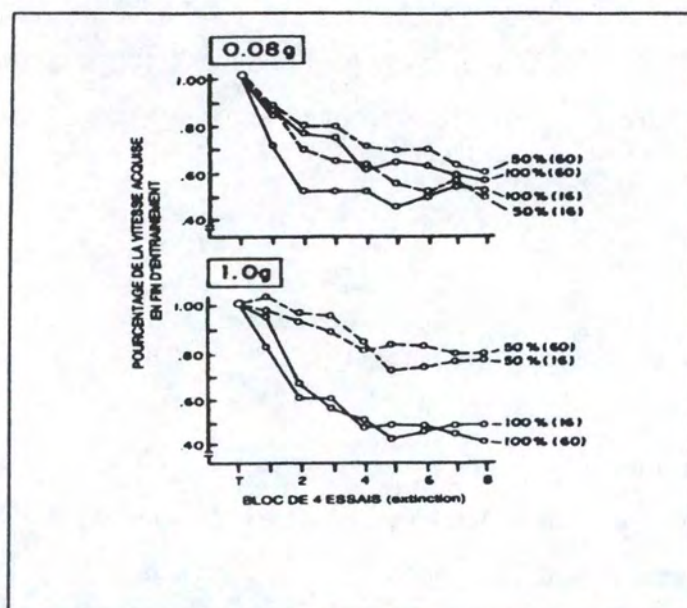
Ce type d'apprentissage peut, donc, être utilisé pour éliminer certaines peurs. Par exemple chez le jeune chien qui se retrouve dans un lieu inconnu comme une ville.

5.4.2. Conclusion :

Cet apprentissage peut être utilisé lors de la socialisation de jeunes animaux. C'est l'un de ses champs d'application le plus mis en œuvre.

Ce type de conditionnement est surtout utilisé au niveau de la désensibilisation aux bruits pour les chiens destinés aux personnes en fauteuil roulant. De plus, son application se réalise, en général, lorsque les chiens sont en famille d'accueil (cf: point 4.3 de l'introduction théorique).

Figure 5.3.3 : d'après Wagner, 1961



Résistance à l'extinction de la réponse de parcours chez des rats, en fonction de la quantité de nourriture offerte en récompense (1 ou 0.08g) du nombre d'essais d'acquisition (60 ou 16) et du taux de renforcement (100% ou 50%). Le point initial (T) représente le niveau de performance atteint à la fin de la phase d'acquisition.

6. Conclusion générale :

Les deux premiers types de conditionnement explicités ci-dessus sont donc fondamentalement différents. Le conditionnement opérant est le plus souvent utilisé pour l'apprentissage des animaux. De plus, ce conditionnement donne des résultats, au niveau de l'acquisition de comportements, nettement supérieurs aux résultats obtenus pour le conditionnement classique. Le champ d'application du conditionnement instrumental est clairement plus vaste que celui du conditionnement classique.

L'apprentissage fournit aux chiens dans le cadre de l'amélioration des conditions de vie des personnes physiquement amoindries est basé sur le conditionnement opérant. Nos observations ont, donc, été réalisées sur l'évolution d'un apprentissage de type instrumental.

De plus, le conditionnement par habitude est également appliqué aux chiens d'assistance. Mais celui-ci est surtout mis en œuvre lorsque les chiens sont encore dans leur famille d'accueil.

7. Hypothèses de travail :

A l'issue de ce parcours théorique, ce chapitre a pour objectif d'exposer clairement les hypothèses de notre recherche, ainsi que les raisons de leur choix. Pour rappel, le cadre de l'étude est le programme d'aide canine pour les personnes en fauteuil roulant et, plus précisément, les séances d'apprentissage au cours desquelles nos différents sujets d'observation apprenaient à effectuer diverses tâches de difficulté relative.

Partant du thème général et de nos observations préliminaires, nous nous sommes posés deux grandes questions :

- Premièrement, comment évolue le niveau d'apprentissage de nos différents sujets.
- Deuxièmement, est-ce qu'un chien ayant peu de contacts sociaux avec ses congénères est plus performant lors de son apprentissage.

7.1. Hypothèse 1 :

Evolution du niveau d'apprentissage des différents sujets observés.

Cette hypothèse, nous permettra de voir si un ou plusieurs chiens se démarquaient de leurs congénères à leurs arrivées au centre au point de vue de leur niveau de connaissances. Cette hypothèse permettra, donc, la mise en évidence de l'impact du rôle de la famille d'accueil pour l'éducation de base.

De plus cette hypothèse, nous permettra de comparer l'évolution hebdomadaire entre les différents individus observés. Ce qui mettra en évidence les éventuelles différences d'évolution existant entre les chiens.

7.2. Hypothèse 2 :

Comparaison du niveau de performance globale entre les différents sujets traités.

Cette hypothèse, nous permettra de voir si certains chiens se démarquent de leurs congénères de façon globale.

Cette hypothèse permettra, donc, la mise en évidence des « bons » et des « mauvais » élèves.

7.3. Hypothèse 3 :

Comparaison des relations de dominance et de soumission existant entre nos différents chiens lorsqu'ils sont en liberté.

Cette hypothèse mettra en évidence les différents comportements adoptés par les animaux lorsqu'ils sont en semi-liberté.

Le but de cette hypothèse n'est pas de hiérarchiser notre groupe de chiens mais bien de comparer la qualité et la quantité de comportements sociaux qu'ont les chiens avec leurs congénères.

7.4. Hypothèse 4 :

Un chien qui a peu de contacts avec ses congénères est plus performant lors de son apprentissage.

Cette hypothèse a été fondée sur nos observations préliminaires. Il nous semblait, en effet, qu'un chien isolé, en semi-liberté, était meilleur au travail.

7.5. Hypothèse 5 :

Comparaison du niveau de performance des chiens en fonction de l'éducatrice.

Cette hypothèse repose sur le fait que chaque relation homme-animal est unique. L'apparence physique de l'éducatrice ainsi que le son de sa voix peuvent peut être influencer la relation et donc les performances accomplies par le chien.

7.6. Hypothèse 6 :

Comparaison des renforcements émis par les éducatrices pour les différents individus de notre groupe.

Cette hypothèse permettra de voir si les deux éducatrices utilisent la même méthode de travail ainsi que la même rigueur pendant les séances d'apprentissage.

De plus, elle permettra de voir si les deux éducatrices se comportent de façon similaire pour les différents chiens.

7.7. Hypothèse 7 :

Comparaison du niveau de performance des chiens entre une personne non-valide et les éducatrices.

Cette hypothèse permettra de voir comment les chiens réagissent face à une personne inconnue et non-valide.

Deuxième partie : méthodologie

1. Les sujets :

1.1. Choix des sujets :

Au moment des observations, 10 chiens se trouvaient en phase d'apprentissage. Parmi ceux-ci, un golden retriever mâle a été réformé, dès la deuxième semaine d'observation, pour cause de dysplasie des hanches. Sa famille d'accueil en accord avec l'association Dyadis a placé le chien dans une institution pour personnes mentalement handicapées comme chien social. Ce sont donc ces neuf chiens qui furent pris comme sujets. Par conséquent, aucun échantillonnage ou sélection n'a été effectué.

Nos observations ont été réalisées sur deux types de variables différentes, le premier type se rapportait aux variables comportementales des chiens en semi-liberté et le second type se rapportait aux paramètres liés à l'apprentissage.. Notre échantillon diffère pour ces deux types de variables. Les observations réalisées lors des séances d'apprentissage ont été effectuées sur un groupe de huit chiens naïfs. En effet le neuvième (Boogie) a, déjà, participé à un stage d'attribution et donc son niveau d'apprentissage est nettement supérieur au niveau de ses congénères (ce qui auraient pu biaiser les résultats). En ce qui concerne l'observation des chiens en liberté, les neuf sujets (photos des chiens en annexe 1) ont été étudiés.

1.2. Histoire des sujets :

Les neuf sujets étaient en phase d'apprentissage, mais ils différaient par leur passé. Les neuf chiens étudiés sont de races différentes et leur éducation de base a été fournie par des familles d'accueil hétéroclites. De plus, les cours de dressage destinés aux jeunes chiens placés en famille d'accueil étaient dispensés par des personnes différentes en fonction du lieu de résidence de la famille.

Le tableau 1.2 reprend les caractéristiques des chiens ainsi qu'un résumé de leur parcours.

Tableau 1.2: tableau reprenant les caractéristiques des différents chiens de notre échantillon:

Nom	Race	Tatouage	date de naissance	couleur	sexe	famille d'accueil
Gaelly	labrador	BHA-FXW	2/09/98	noir (poils courts)	femelle	dame seule
Gary	golden retriever	BHA-GCZ	7/09/98	blond tirant sur le roux (poils longs)	mâle	dame seule avec d'autres chiens de grande taille. Elle travaille à temps plein.
Gypsi	labrador croisé lévrier (sans pedigree)	B757 CX	29/08/98	blond (poils courts)	femelle	couple travaillant temps plein
Xena (Gena)	labrador		11/08/98	blond (avec crête rousse sur le dos)	femelle	couple avec plusieurs autres chiens (elle a été donnée par les amis des aveugles car trop petite)
Hélios	labrador	BHA-RWA		noir (poils courts)	mâle	dame seule avec deux enfants et un caniche. Hélios se disputait avec le caniche (retour prématuré au centre de dressage)
Gotcha	flat coated	BHA-DST	15/08/98	noir (poils longs)	femelle	couple avec deux filles. Le monsieur travaille sur place et la dame travaille à mi-temps.
Gretta	golden retriever	BHA-GOH	7/09/98	blond très claire presque blanc (poils longs)	femelle	dame seule
Gallia	labrador croisé lévrier (sans pedigree)	B758 CX	29/08/98	blond (poils courts)	femelle	personne travaillant temps plein. Gallia est la sœur de Gypsi.
Boogie	flat coated croisé golden retriever		20/11/97	noir (poils longs)	mâle	il a été donné par les amis des aveugles car trop nerveux. Il a déjà participé à un stage d'attribution. (il avait 10 mois quand il est arrivé chez Dyadis)

1.3. Situation en cours d'observation :

1.3.1. Contention :

En dehors des séances d'apprentissage et des autres sorties, les chiens se trouvaient dans quatre chenils où ils étaient répartis par deux. Cette répartition était plus ou moins aléatoire mais un chien agressif n'était jamais placé avec un chien trop peureux. Lorsque les conditions météorologiques le permettaient les chiens étaient en liberté dans le « parc ». Dans l'espace de liberté, de l'eau était disponible *ad libitum* , ainsi que des jouets et une pièce d'eau (marre).

Les chiens étaient nourris deux fois par jour, à des heures variables en fonction des disponibilités des éducatrices. Les repas étaient constitués par un aliment sec de composition appropriée (croquettes pedigree pal pour grands chiens). Les doses données aux différents chiens étaient fonction de leur poids. Les repas avaient une durée d'environ une dizaine de minutes par chien.

Dans les chenils, les chiens pouvaient avoir des contacts visuels et tactils avec leurs congénères à travers les barreaux séparant les box. (cf figure 1.3.1. plan détaillé d'une niche).

Le nettoyage et la désinfection des chenils avaient lieu tous les matins lorsque les chiens avaient passé la nuit enfermés dans les chenils et une à deux fois par semaine lorsqu'ils passaient la nuit en liberté dans le parc.

1.3.2. Moments de contacts avec les humains :

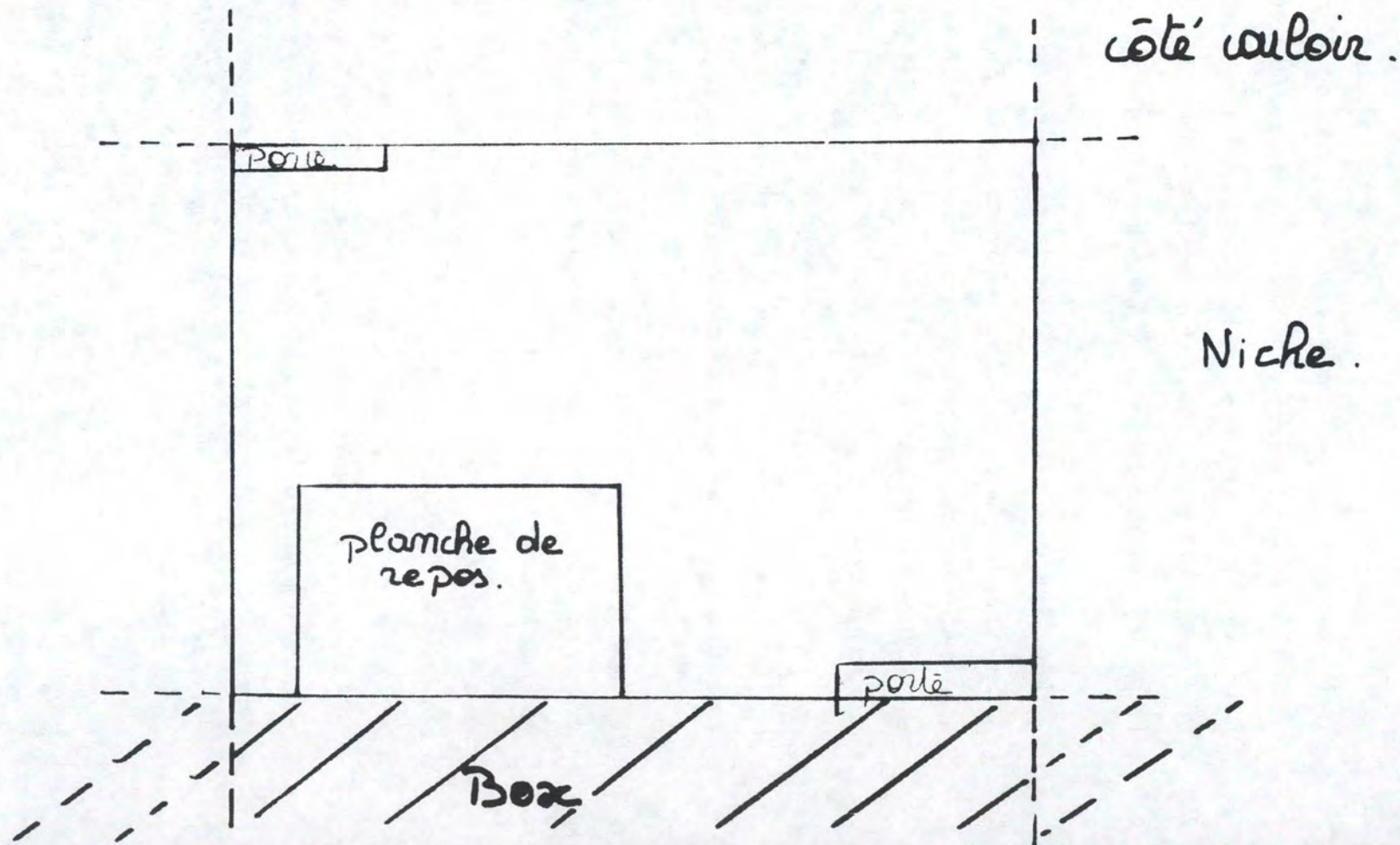
Le nombre et la durée des séances d'apprentissage et le nombre de visites journalières variaient en fonction de la disponibilité des éducatrices, en fonction des périodes de l'année et des saisons (en été, les chiens sont plus vite fatigués et ils halètent beaucoup il est, donc, difficile de travailler le rapport d'objet) et en fonction de l'état (humeur, fatigue) des chiens, etc...

Voici les principaux moment donnant aux chiens l'occasion de contacts avec les différents intervenants humains :

Plan détaillé d'une niche (figure 1.3.1.)

→ Hauteur planche séparant les différentes niches = 1,25 m

1m échelle.



Intérieur chenil :



*a. avec les éducatrices :**- Alimentation :*

Les chiens étaient nourris deux fois par jour, ce qui constituait un contact avec l'une ou l'autre des éducatrices et parfois les deux. Les moments de nourrissage ne suivaient pas un horaire uniforme.

- Les séances de travail :

Durant la période d'observation, le rythme des séances d'apprentissage et leur durée étaient variables. Les jours où les observations avaient lieu, les chiens étaient pris successivement par l'une ou l'autre éducatrice. Mais, les séances d'apprentissage n'avaient pas lieu le même jour pour tous les animaux. De plus, d'une semaine à l'autre, le jour et l'éducatrice étaient en général différents.

La durée des séances variait, également, en fonction de la disponibilité des éducatrices et de l'état des chiens. Les séances d'apprentissage ne suivaient, donc, pas un horaire régulier.

- Les visites et promenades :

Afin de ne pas passer uniquement du chenil à la salle de travail, certaines séances de travail se passaient à l'extérieur. Ces séances pouvaient avoir lieu dans des endroits très divers tels que un centre commercial, le bord de Meuse, la ville mais aussi les alentours de la salle de travail. Lorsque la séance à l'extérieur était située loin, les chiens y étaient conduits en voiture. Lors de ces séances à l'extérieur, trois ou quatre chiens étaient pris en même temps.

*b. avec d'autres personnes :**- Alimentation :*

Le week-end, les chiens étaient nourris par les employés de la Croix Bleue (Dyadis se situe dans des locaux de la Croix Bleue). Ceux-ci venaient nourrir les animaux, une fois par jour. De plus la dose normalement appropriée à chaque chien n'était pas toujours respectée (ce qui avait engendré des problèmes de poids pour certains chiens).

Durant nos observations, une stagiaire est également venue pendant une période de quinze jours et elle a effectué le nourrissage des chiens plusieurs fois ainsi que le nettoyage des chenils.

- Les visites et promenades :

La semaine, les éducatrices s'occupaient exclusivement seules des chiens. Lors des cours dispensés aux familles d'accueil des chiots, les chiens au chenil avaient la visite de différentes personnes.

Certaines familles d'accueil étaient venues rechercher leur chien en phase d'apprentissage. Cela s'était avéré bénéfique pour certains chiens comme Gretta qui étaient nettement moins peureuse à son retour de week-end.

Le week-end, les seules visites reçues étaient celles effectuées par les employés de la Croix Bleue. Ceux-ci venaient sortir les chiens de leurs chenils une fois par jour.

1.4. Description des dresseurs :

Le personnel chargé de l'éducation des chiens est constitué de deux individus. Ces personnes travaillent ensemble et non de façon alternée (c'est à dire un jour un éducateur et le lendemain l'autre dresseur). Néanmoins, en général, elles éduquent les chiens de manière individuelle. Mais il arrive qu'un chien soit dressé par les deux éducateurs en même temps lors de certaines séances d'apprentissage.

Le fait d'être en présence de deux dresseurs, permet d'avoir, perpétuellement, un observateur extérieur face au travail de l'autre éducateur. Cela permet, donc, d'avoir un regard critique face à l'éducation fournie. De plus, de cette façon, les erreurs réalisées par un éducateur peuvent être remarquées et corrigées par l'autre éducateur ce qui permet d'optimiser l'apprentissage des chiens. Un autre avantage (cf : discussion des résultats de la comparaison entre les deux éducateurs) possible, mais lui qui n'a pas encore été démontré, est le fait qu'un chien qui travail avec deux personnes différentes devrait avoir moins tendance à se fixer sur une personne en particulier.

Les dresseurs sont tous deux de sexe féminin. Afin, de ne pas les intégrer de façon trop personnelle, nous parlerons d'éducatrice 1 et d'éducatrice 2.

1.4.1. Description des éducatrices :

L'éducatrice 1 : est de taille assez grande (plus ou moins 1 m 75) et de corpulence assez forte. De plus, sa langue maternelle est le néerlandais. En ce qui concerne la sonorité vocale, celle-ci est considérée comme de type « grave » et est assez « autoritaire ».

L'éducatrice 2 : elle est de petite taille (approximativement 1m 60) et de faible corpulence. Son régime linguistique est le français. Sa sonorité vocale est assez faible et « doux ».

1.4.2. Conclusion :

Le personnel chargé de l'éducation des chiens est, donc, constitué de deux personnes différentes d'un point de vue physionomie et sonorité vocale (Young C A, 1991) mais également d'un point de vue culturel ainsi qu'au niveau de la langue maternelle puisque l'une est néerlandophone et l'autre est francophone.

Lieu d'observation des chiens en liberté

= le bureau :

P = porte avec fenêtre.

F1 = fenêtre 1.

F2 = fenêtre 2.

F1 → Hauteur par rapport au sol = 1,25 m.

→ Hauteur de la fenêtre = 1,20 m

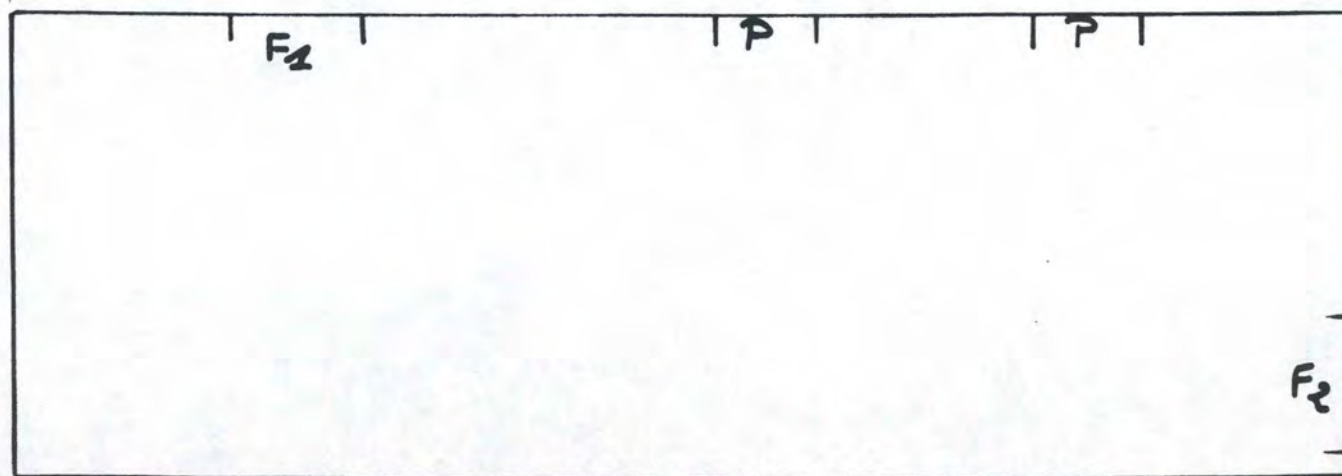
F2 → Hauteur par rapport au sol = 1,65 m

→ Hauteur de la fenêtre = 0,80 m

P → dimension fenêtre = 35 sur 45 cm

→ Hauteur fenêtre par rapport au sol = 1,65 m

côté de la zone de "liberté" des chiens.



côté du pré et de la
zone de "liberté"
des chiens

→ Figure 2.2.1.

Zone de liberté :



2. Démarche :

2.1. Introduction :

Notre démarche expérimentale s'est déroulée en deux phases distinctes. La première constituait en une observation de notre échantillon en semi-liberté. La seconde phase était basée sur l'observation de l'évolution de l'apprentissage de chaque chien.

2.2. Démarche de l'observation des animaux en semi-liberté :

2.2.1. Observations préliminaires :

Avant de réaliser une première ébauche d'éthogramme, il s'est avéré nécessaire d'observer librement les chiens dans le parc afin de connaître les conditions et les comportements émis par ceux-ci en liberté. Il était également nécessaire de s'habituer au « caractère » ainsi qu'à la physionomie de chaque canidé. Et surtout, il était primordial que les chiens s'habituent à la présence de l'expérimentateur avant de commencer les observations.

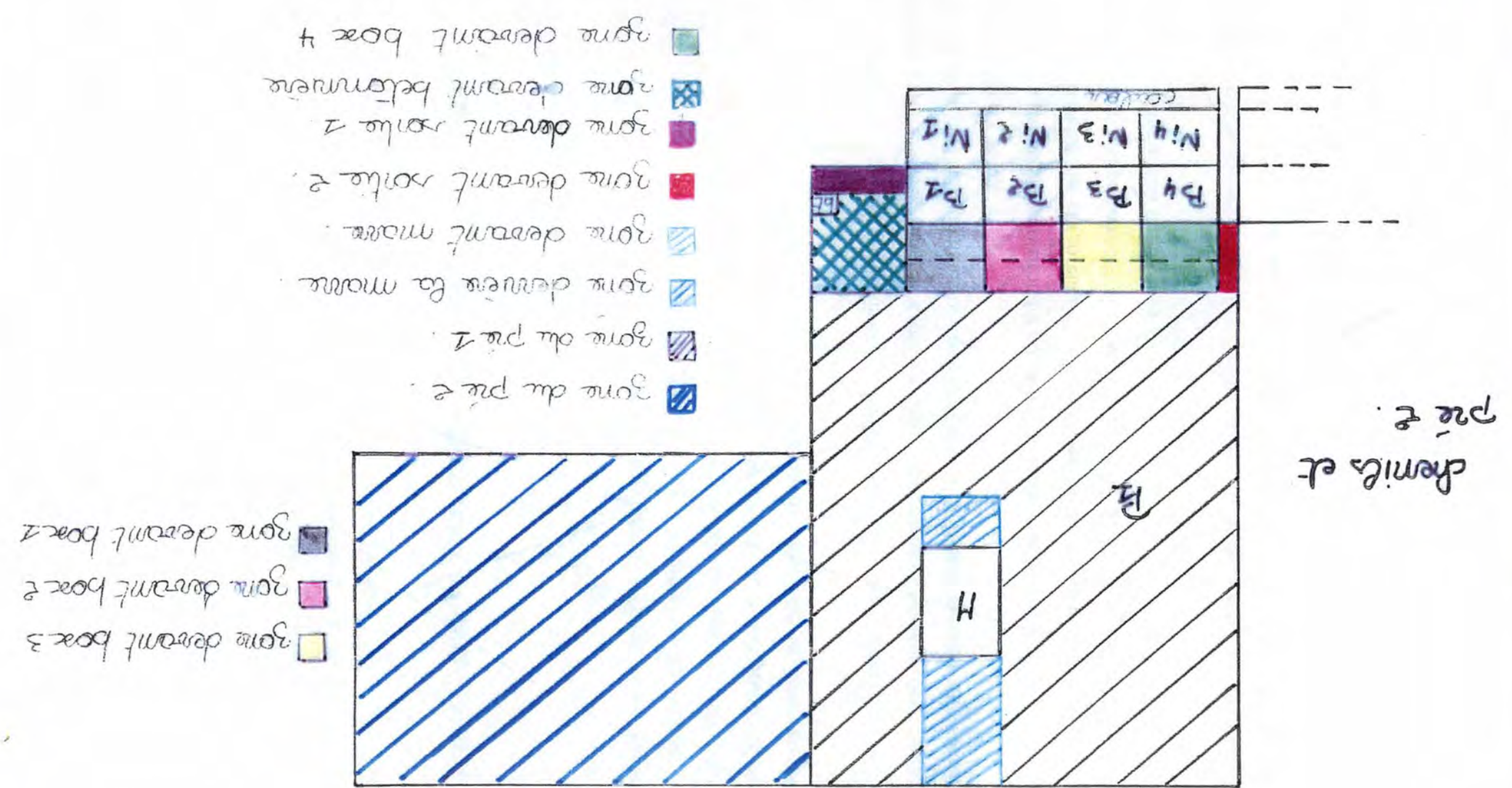
Après quelques observations libres (réalisées lors des deux premières semaines) et diverses lectures à propos des comportements sociaux des chiens, une première version de l'éthogramme (annexe 2) fût réalisée. Celle-ci fût testée pendant une semaine et améliorée sur divers points :

- La zone d'observation fût quadrillée de façon plus précise.
- Les attitudes corporelles ont été redéfinies de façon plus exhaustive.
- Les comportements de soumissions et de dominances ont été explicités de manière plus significative.

Les observations étaient réalisées du bureau qui était situé devant la zone de liberté (cf : figure 2.2.1 plan du local d'observation).

Plan de la zone de "liberte" (figure 2.2.2.)

1
2m
échelle.



2.2.2. Les variables observées :

1. Occupation du territoire :

L'occupation du territoire a permis la mise en évidence de l'activité exploratrice des chiens ainsi que leur activité locomotrice.

Celle-ci se fait par rapport à un quadrillage de la zone occupée par les chiens (Cf : Figure 2.2.2. plan de la zone).

:

D-B1 = devant le box 1.

B1 = dans le box 1.

D-Bt = devant la bétonnière qui se situe près de la sortie qui donne sur le bureau.

D-S = devant la sortie qui donne sur le bureau.

P = dans le pré qui se situe entre les box et la marre.

M = dans la marre.

P2 = dans le morceau de pré qui est situé sur le côté droit du bureau et à la droite de la marre.

Der-M = derrière la marre.

D-S2 = devant la seconde sortie qui se trouve près de la sortie d'eau pour le tuyau.

Ni1 = dans la niche 1.

B2 = dans le box 2.

B3 = dans le box 3.

B4 = dans le box 4.

Ni2 = dans la niche 2.

Ni3 = dans la niche 3.

Ni4 = dans la niche 4.

D-B2 = devant le box 2.

D-B3 = devant le box 3.

D-B4 = devant le box 4.

2. La variable « isolé/contact » :

Cette variable a permis de mettre en évidence le comportement relationnel de chaque chien.

Le chien est dit « isolé » lorsqu'il n'a aucun contact avec les autres chiens, cela ne signifie pas que le chien est seul, il peut y avoir des chiens autour (mais ce n'est pas une obligation).

On parle de contact dès le moment où les chiens s'effleurent, se touchent, se reniflent, se couchent l'un contre l'autre...

Il peut y avoir contact sans relation de soumission/domination.

3. La variable ludique (jeu) :

Celle-ci montre le nombre de comportement de jeu pour chaque individu de notre échantillon. De plus, elle permet la mise en évidence du choix des partenaires de jeux pour chaque chien.

Le chien peut jouer seul ou avec les autres chiens.

Le jeu peut se faire avec ou sans jouet comme une balle de tennis ou encore un ballon.

Les items suivants ont donc été observés :

S = le chien joue seul.

B = le chien joue avec le ballon et un(les) autre(s) chien(s).

b = le chien joue avec la balle et un(les) autre(s) chien(s).

Bs = le chien joue, seul avec le ballon.

bs = il joue, seul, avec la balle.

X = l'animal observé joue avec un (des) autre(s) chien(s) sans jouet. Dans ce cas, le nom des chiens, avec lesquels des interactions sont observées, sont situés dans la colonne « nom des autres chiens ».

Cette variable a été étudiée lors des séances d'observation mais elle n'a pas été prise en considération dans l'analyse des résultats.

4. soumission/dominance :

Lorsque le chien observé initie le comportement, une majuscule est utilisée pour représenter l'action et lorsque, le chien observé subit le comportement, une minuscule représente l'action.

Les relations de domination sont définies par les conduites initiées par l'animal. Tandis que, les relations de soumission sont définies par les comportements que subit l'individu observé. En conséquence, le type de comportement observé (soumission /domination) dépend de l'individu qui initie la conduite.

Exemple : Lorsqu'un animal pose sa tête sur le dos de l'un de ses congénères, nous dirons que cet individu accomplit un comportement de domination. Par contre, le chien, sur lequel la tête est posée, adopte un comportement de soumission.

Les items suivants ont été observés :

M = le chien observé mord l'un de ses congénères.

M d = il mord le dos d'un autre animal.

M c = il mord le cou d'un autre chiens.

S = il saute sur un autre individu.

Mon = il monte sur l'autre (les pattes antérieures positionnées sur le dos de l'autre chien).

R = le chien renifle l'autre.

Rq = il renifle sous la queue de l'autre.

R dos = il renifle le dos d'un de ses congénères.

R mu = il renifle le museau de l'autre chien.

Dos = le chien est couché sur le dos, les pattes en l'air.

Pose = le chien pose sa tête sur l'autre.

Côte = les chiens sont l'un contre l'autre.

2.3. Démarche pour l'observation des chiens au travail :

2.3.1. Observations préliminaires :

Une première ébauche de l'éthogramme a été réalisée sur base de diverses lectures sur le comportement et l'apprentissage des chiens au travail. Ensuite, l'éthogramme a été testé lors d'observations libres (pendant deux semaines). De plus, il était également nécessaire de s'habituer aux réactions comportementales et diverses expressions faciales des différents individus constituant notre échantillon. Et surtout il était primordial que les chiens s'habituent à la présence de l'observateur lors des séances d'apprentissage.

Après deux semaines d'observations libres, l'éthogramme a été remanié car certaines variables présentes dans l'éthogramme (annexe 2) de base n'étaient pas répertoriées. L'éthogramme de base reprenait comme paramètre la distance entre le chien et le dresseur, or cette distance est, en général, constante puisque le chien travaille en laisse ; sauf pour certains ordres tels que « apporte », « cherche apporte », « ferme », mais en fin de tâche le chien se retrouve presque toujours près de son maître.

2.3.2. Variables observées :

1. Niveau de réponse :

Pour chaque observation, c'est à dire pour chaque occurrence d'une demande d'exécution d'une tâche (type d'ordres et leurs abréviations voir annexe 3), le type de la tâche était noté ainsi que le niveau de réponse émis par l'individu observé.

Plusieurs niveaux de réponses ont été préalablement définis et sont les suivants :

C0 = réponse complète et immédiate (peu de temps de réaction)

C1 = réponse complète mais avec un temps de réaction de l'ordre de la minute. (l'ordre n'est pas répété).

Plan du local de travail (figure 2.3.2.)

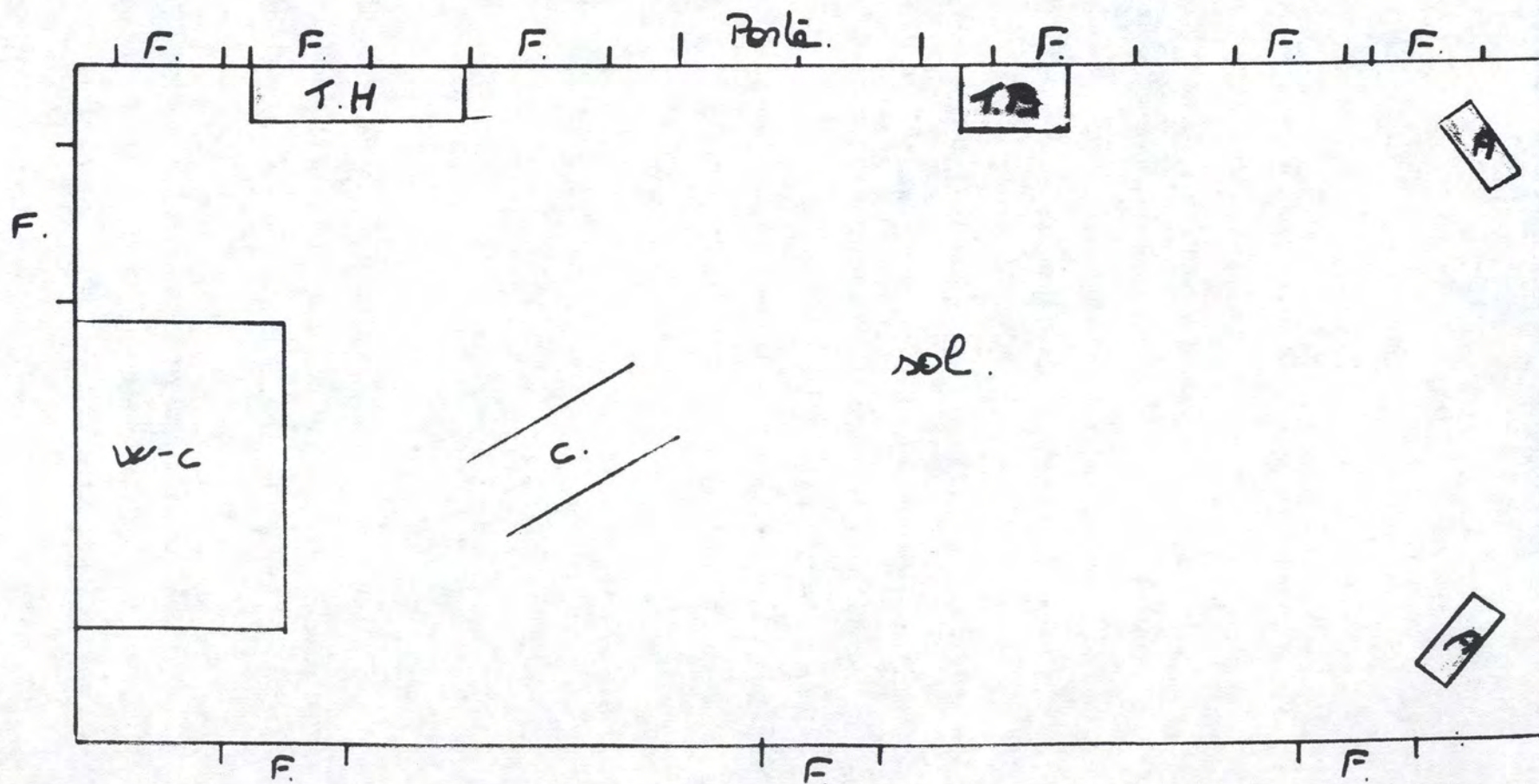
F = fenêtre .

A = Armoire .

T.H = table haute .

T.B = table basse .

C = cabinet .



C2 = réponse complète, mais l'ordre a dû être répété (parfois plusieurs fois) avant d'obtenir la réponse.

Ic = la réponse n'est pas complète. (Une seule partie de la tâche est effectuée.)

Err = la réponse est erronée. Le chien donne donc une autre réponse, celle-ci correspondant à un ordre différent.

N = non-effectuée, la tâche demandée n'est pas effectuée.

2. Réaction du chien :

Le type de comportement émis par le chien permet de comprendre sa réaction face à un ordre donné.

Ig = Ignorance de l'ordre de la part du chien.

Ag(av) = Le chien montre une agressivité vers le dresseur.(se dirige vers le dresseur, essaye de dominer). Poils hérissés, crocs saillants, oreilles dressées vers l'avant.

Ag(ar) = le chien montre de l'agressivité mais c'est de l'agressivité qui traduit une certaine peur. (le chien se tasse, Grogne en baissant le regard.)

Acc(p) = acceptation positive. Cad que le chien effectue la tâche sans problème.

Acc(n) = acceptation négative. Cad que le chien effectue l'ordre mais il montre un certain mécontentement (oreille couchée à 45° vers l'arrière, léger repli du chien sur lui-même.)

Cr = le chien est craintif, angoissé. Les oreilles sont couchées vers l'arrière, tête baissée, regard fuyant, le chien s'aplati (le chien se couche dès qu'il reçoit une réprimande).

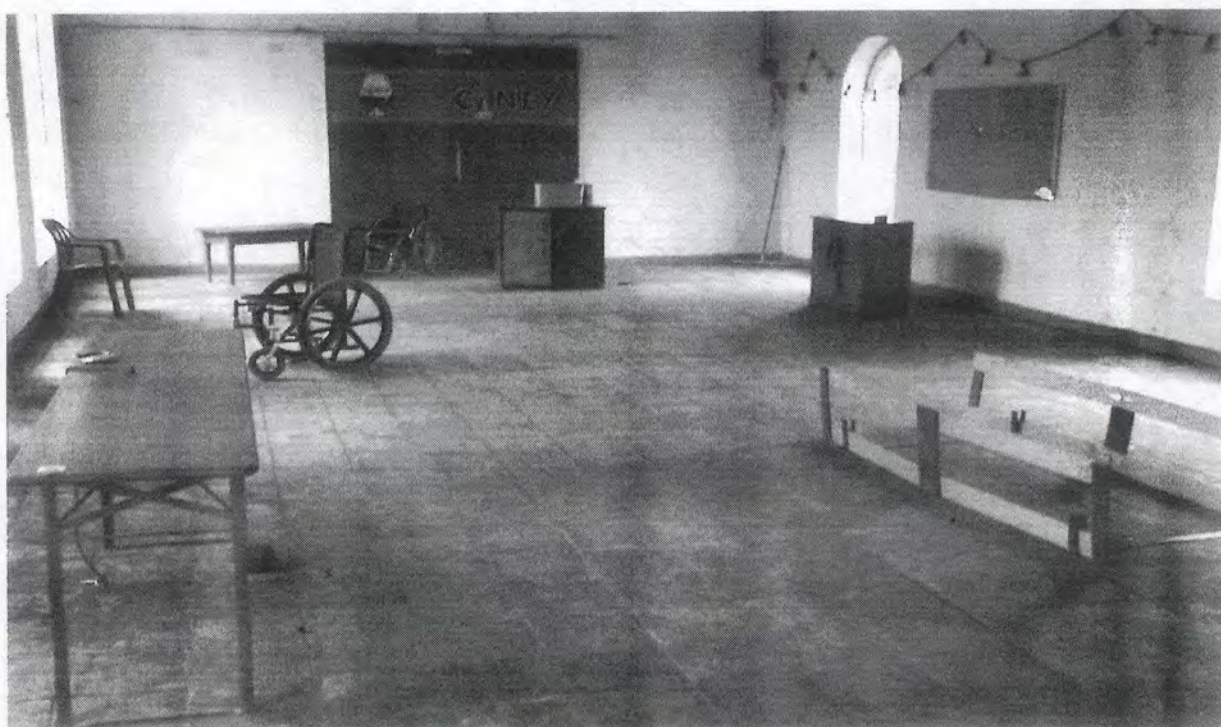
Re = le chien recule, il évite le dresseur (que se soit un contact avec le dresseur ou le regard du dresseur.)

D = le chien est distrait.

N = le chien est nerveux, excité.

Il n'a pas été utile d'analyser ces données car en règle général les chiens se comportaient toujours de façon correcte (Acc (P)).

Local de travail :



3. Les renforcements :

A. les renforcements positifs :

Re = la récompense alimentaire. C'est à dire friandise, biscuit.

Ca = la récompense de type tactile. C'est à dire la caresse.

V = Voix. Le dresseur félicite le chien Avec une intonation particulière qui fait comprendre au chien qu'il a bien travaillé. Ex : c'est bien.

J = jouet, le chien est récompensé par l'obtention d'un jouet. Le jouet peut aussi servir et/ou attirer le chien vers une nouvelle tâche.

B. les renforcements négatifs :

V = le dresseur utilise une intonation de la voix particulière afin de faire des remontrances au chien. Ex : lâche ! avec une intonation assez dure.

C = Coup de laisse, càd que l'éducateur tire un coup sec sur la laisse afin de ramener le chien à l'ordre. Il est donc ramené près de l'éducateur. Ceci est souvent utilisé lorsque le chien tire en laisse (rq : les chien porte des colliers étrangleurs).

4. Position du chien :

Celle-ci permet de visualiser le lieu d'exécution des différentes tâches. Cependant, le matériel utilisé avait des positions hétéroclites dans la salle de travail.

Cf : figure 2.3.2. plan de la salle de travail et photos de celle-ci.

S = le chien est sur le sol.

T = le chien est sur la table.

A = le chien se situe au niveau de l'armoire c'est à dire qu'il peut avoir les pattes antérieures dessus, qu'il peut ouvrir celle-ci ou encore la refermer ou bien prendre quelque chose à l'intérieur.

5. Position du dresseur :

Le dresseur peut se trouver dans deux positions différentes pour éduquer un chien : soit en position debout, soit en position de personne non valide c'est à dire assis dans un fauteuil roulant.

D = le dresseur est debout et les ordres sont donc donnés dans cette position.

C = le dresseur se déplace dans un fauteuil roulant.

Cette variable, nous a permis une meilleure compréhension du schéma d'apprentissage mis en œuvre par les éducatrices. Mais cette variable ne sera pas exploitée dans l'analyse des résultats, car en général les éducatrices donnent les ordres depuis une chaise roulante.

6. Les aides du dresseur :

Le dresseur émet des comportements d'aide vis à vis du chien afin de lui permettre une meilleure compréhension de la tâche demandée. L'aide peut également être utilisée pour inciter le chien à réaliser l'ordre.

M obj = le dresseur montre l'objet qui est utile à l'exécution de la tâche.

T obj = le dresseur touche l'objet qui est utilisé lors de la tâche.

M t = le dresseurs montre la tâche à effectuer.

In-V = le dresseur incite le chien à effectuer la tâche en répétant l'ordre avec l'intonation qui correspond à celui-ci. (plusieurs fois s'il le faut.)

J = le dresseur utilise un jouet afin d'attirer l'attention du chien, de lui apprendre un nouvel ordre à travers le jeu.

Cette variable a joué le même rôle de compréhension que la variable position du dresseur. Mais elle ne sera pas exploitée au niveau des résultats.

3. Procédure et équipement :

Il s'agissait d'une notation par séquence à l'aide d'un matériel de type «papier crayon ». Chaque occurrence d'un comportement ou d'un élément repris dans la grille était notée, et ce, de façon séquentielle. L'heure et la date de la séance étaient également notées, ainsi que le nom de l'éducatrice réalisant la séance observée.

L'observateur se trouvait dans la salle de travail mais aucune intervention de celui-ci n'était faite sur les situations d'apprentissage. De plus, les éducatrices continuaient à travailler de la même façon que lorsque l'observateur était absent. Néanmoins, les huit chiens étaient parfaitement conscients de la présence de l'observateur.

La procédure et le matériel utilisé par l'observateur étaient donc, relativement, élémentaires. Du point de vue du matériel, cela se limitait à une grille d'observation, un crayon et un chronomètre. Au point de vue de la procédure, celle-ci diffère quelque peu entre les observations des chiens en semi-liberté et au travail. Au niveau des observations en semi-liberté, la méthode de focal animal sampling (Altemann J., 1974) a été utilisée. Les différentes variables étaient notées toutes les trente secondes pendant quinze minutes pour un chien en particulier. Cette procédure était répétée pour tous les chiens une fois par semaine. En ce qui concerne les observations réalisées lors des séances d'apprentissage, les différentes variables étaient notées à chaque nouvelle tâche (annexe 3) demandée. Les observations au travail avaient lieu une fois par semaine pour tous les chiens.

Enfin, les observations définitives eurent lieu du 21 février 2000 au 12 mai 2000.

4. Matériel utilisé par les éducatrices :

4.1. Matériel utilisé pour l'apprentissage du rapport d'objet :

Les éducatrices utilisaient un « rouleau de papier adhésif » pour apprendre le rapport d'objet. La difficulté de ce type d'ordre augmente de façon graduelle, c'est à dire que du rouleau de papier adhésif, le chien passe au rapport d'une télécommande pour terminer avec des pièces de monnaie. De plus l'ordre de base peut être couplé avec d'autre types d'ordres, ce qui peut augmenter le degré de difficulté.

Le matériel utilisé pour les ordres de rapport d'objet :

- Rouleau de papier adhésif
- Télécommande
- Paire de lunettes
- Etui à lunette
- Laisse
- Clé
- Objet de type métallique tels que tourne-vis.
- Pièces de monnaie.

4.2. Matériel utilisé pour les autres types d'ordres :

Pour les ordres de type « ouverture » et « fermeture », les éducatrices utilisaient des chiffons attachés aux portes des armoires. L'apprentissage de ces ordres était abordé par le jeu avec les éducatrices. Ensuite, ces ordres sont effectués sur les portes de la salle de travail.

Pour les ordres de type « monte » et « up » ; le matériel utilisé se composaient des deux armoires, d'une table haute et d'une table basse.

Les ordres « devant » et « recul » sont enseignés dans un couloir (cf plan de la zone de travail 2.3.2.1). Ce couloir permet de maintenir le chien dans une position précise c'est à dire

juste devant le fauteuil roulant. De plus, l'animal est gardé dans une trajectoire correcte. Lorsque ces ordres sont acquis, le chien doit pouvoir les réaliser sans l'aide du couloir.

Les autres types d'ordres sont, en général, effectués sur le sol.

Tous les ordres appris par les individus peuvent être associés les uns avec les autres. Les ordres donnés sont donc, de type complexe. Ex : « tire-apporte- assis ».

5. Problèmes rencontrés

Au cours des observations, divers problèmes, ou imprévus, furent rencontrés. Afin de faciliter et améliorer les recherches ultérieures, et parce que cela pourrait devoir être pris en considération lors de l'interprétation des résultats, en voici une brève présentation :

- Certains jours, l'un ou l'autre chien pouvait ne pas avoir envie de travailler, être tendu ou distrait pour des causes inconnues. La conséquence en était, alors, une séance raccourcie ou moins fructueuse.
- Le nombre de séances réalisées par les deux éducatrices n'était pas constant c'est à dire qu'un dresseur a pu entraîner huit fois un chien, alors que le deuxième n'a éduqué ce même chien que quatre fois sur l'ensemble des observations.
- Les séances d'apprentissage n'étaient pas, toujours, réalisées dans le même cadre, or les chiens ne travaillaient pas de la même manière d'un lieu à l'autre car un environnement inconnu influençait le comportement de l'animal.
- La durée des séances d'apprentissage fluctuait d'un chien à l'autre, d'une éducatrice à l'autre ainsi que d'une semaine à l'autre.
- L'absence de certains chiens pour raisons diverses, lors de nos observations.

6. Les méthodes statistiques utilisées :

A partir des données brutes, des premières transformations furent effectuées à la main, avant l'encodage sur ordinateur.

Ces transformations précédant l'encodage concernait l'inventaire des différentes variables pour chaque séance d'observations que se soit en liberté ou au travail.

Une fois les données encodées, les outils informatiques permirent d'effectuer facilement les calculs nécessaires pour obtenir les fréquences des différentes variables observées.

L'analyse statistique sera essentiellement descriptive ; vu la complexité et le nombre de variables entrant en compte dans nos observations. De plus, de nombreuses variables n'ont pu être contrôlées, ce qui rendait l'application de tests statistiques quasi-impossible. Cette analyse descriptive sera, donc, effectuée sur base de tableaux et sur base de graphiques permettant une visualisation des résultats obtenus pour les diverses variables observées. Néanmoins, la variable niveau de réponse, ainsi que la variable, niveau de sociabilité seront testées par le test statistique de régression linéaire. Ce test statistique devrait nous permettre de répondre à l'hypothèse disant qu'un chien qui a peu de contacts sociaux avec ses congénères est plus performant lors de son apprentissage.

Ces outils statistiques furent utilisés dans le but de tester les diverses associations de variables formulées dans les hypothèses de travail. Mais ils ne permirent aucune inférence causale directe.

7. Fiabilité et validité des résultats :

En raison du manque de temps et de l'impossibilité de travailler à deux observateurs à la fois dans la salle de travail, un test d'inter-juges n'a pu être effectué. Cependant, à plusieurs reprises, l'observateur a lui-même vérifié la bonne correspondance de ses observations prises en direct avec ses notes. Mais surtout, l'ensemble des variables observées reprenaient des catégories bien définies et ne nécessitant pratiquement pas de jugement à caractère évaluatif de la part de l'observateur (cf : points 2.2.2 et 2.3.2). De plus, l'entraînement effectué lors des observations préliminaires (cf: points 2.2.1 et 2.3.1), ainsi que les aides mémoires disponibles durant les observations écartaient les risques d'erreurs éventuelles.

Lorsqu'une hésitation survenait néanmoins ou lorsque les événements se succédaient trop rapidement, l'observation était retirée de la grille d'observation.

Enfin, les variables dérivées des données brutes furent obtenues par transformation purement mathématique, ce qui réduisaient le risque d'erreur.

Troisième partie : résultats

Introduction :

Dans ce chapitre, seront exposés les résultats relatifs aux objectifs posés au départ. Lorsque cela s'est avéré possible, des tests statistiques ont été appliqués afin de permettre une interprétation plus détaillée des observations recueillies. Les analyses statistiques ont été effectuées à l'aide du test d'anova de degré trois et de la régression linéaire.

Ce chapitre sera scindé en deux parties distinctes. Les résultats se référant uniquement à l'animal seront traités dans la première partie et les observations se rapportant à la relation homme-animal seront exposées dans la seconde partie de ce chapitre.

Dans la première partie, des comparaisons des résultats obtenus pour les différents individus de notre échantillon seront présentées de façon hebdomadaire et de manière globale c'est à dire sur l'ensemble des observations recueillies. Le point suivant abordera, les relations de domination et de soumission existant entre les membres de notre groupe de canidés. Enfin, une comparaison du niveau de sociabilité avec le degré de performance clôturera cette première partie.

La seconde partie traitera des interactions qu'ont les éducatrices avec les animaux. Le premier point comparera les niveaux de performances, des individus de notre échantillon, obtenus avec les deux éducatrices individuellement. Deuxièmement, la fréquence des renforcements aussi bien positifs que négatifs sera analysée pour chaque éducatrice. Enfin, le travail de nos canidés effectué avec les éducatrices sera comparé au travail de ces mêmes individus avec une personne non-valide.

Les résultats seront présentés sous forme de tableaux et de graphiques. La construction de ceux-ci sera commentée dans les différents chapitres s'y référant.

1. Résultats concernant les chiens :

1.1. Comparaisons hebdomadaires du niveau de performance entre les canidés composant notre échantillon :

A. Introduction :

Dans ce point, seront présentés des comparaisons hebdomadaires des niveaux de performance réalisés par les huit individus de notre échantillon. Premièrement, ces comparaisons vont nous permettre de mettre en évidence l'impact de la famille d'accueil grâce à la comparaison des résultats obtenus lors de la première semaine d'observation pour chaque individu. En effet, un chien qui a bien été éduqué dès son sevrage effectuera un meilleur travail. De plus, elles nous permettront de visualiser les différentes vitesses d'apprentissage ainsi que le niveau hebdomadaire de chaque chien. L'analyse de ces résultats se fera d'un point de vue purement descriptif.

Dans les comparaisons traitées, les différents niveaux de réponse ont été comptabilisés, pour chaque séance d'observations effectuée pour un individu en particulier, sans prendre en considération le type d'ordre demandé. Chaque type de réponse est, donc, « visualisé » de façon globale (c'est à dire que la complexité des ordres n'était pas prise en considération) sur l'ensemble d'une séance. De plus le lieu d'observation n'a pas été pris en compte, or il a parfois varié entre les différentes séances d'apprentissage mais également entre les individus de notre échantillon.

Pour toutes les observations hebdomadaires, une figure ainsi qu'un tableau permettront de visualiser les différences de niveaux de réponses existant entre les huit animaux de notre groupe. Dans ces figures et tableaux, les six types de réponses possibles seront représentés, pour chaque individu.

Tableau 1.1.1: table de comparaison des niveaux de réponses entre les chiens pour la semaine du 21 au 25 février:

	Freq/10 ordres					
	C0	C1	C2	Er	N	Ic
Gaelly	5,97	1,82	0,88	0,55	0,77	0,00
Gary	5,81	1,71	1,62	0,19	0,67	0,00
Gypsi	4,91	1,08	1,24	0,71	1,42	0,00
Xena	6,80	1,33	1,20	0,13	0,57	0,00
Hélios	4,61	0,84	2,63	1,02	0,90	0,00
Gotcha	4,79	0,55	2,60	0,55	1,51	0,00
Gretta	5,47	1,87	0,53	0,80	1,33	0,00
Gallia	4,83	2,00	1,17	0,50	1,50	0,00

Figure 1.1.1: graphe de comparaison des niveaux de réponses entre les chiens pour la semaine du 21 au 25 février:

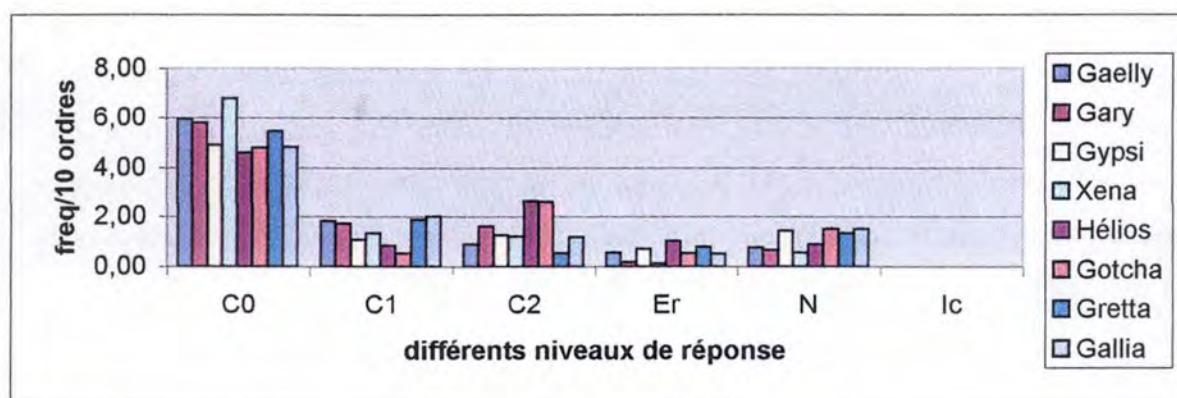


Tableau 1.1.2: table de comparaison des niveaux de réponses entre les chiens pour la semaine du 28 février au 03 mars

	Freq/10 ordres					
	C0	C1	C2	Er	N	Ic
Gaelly	7,00	0,30	1,70	0,00	1,00	0,00
Gary	5,00	1,62	0,88	0,44	2,06	0,00
Gypsi	2,13	1,87	2,27	0,40	2,93	0,40
Xena	5,47	1,08	1,89	0,09	1,46	0,00
Hélios	3,33	1,70	1,99	0,29	1,81	0,00
Gotcha	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
Gretta	5,65	0,95	1,95	0,60	1,20	0,65
Gallia	5,03	0,56	2,38	0,70	1,26	0,07

B. Calculs :

Les six types de réponses possibles ont été comptabilisés pour les différentes observations réalisées sur les membres de notre groupe et ce pour chaque semaine. La valeur obtenue, pour chaque type de performance, est divisée par le nombre total d'ordres émis lors de la séance analysée.

Les résultats représentés dans nos tableaux proviennent des résultats calculés dans l'annexe 5 (évolution générale de chaque chien.).

C. Comparaisons hebdomadaires du niveau de réponses entre les huit canidés :

Semaine du 21 au 25 février (tableau et figure 1.1.1) :

Les fréquences obtenues, par les différents chiens, pour la réponse de type optimal (C0) varient entre 4.60 et 6.80. Le taux de réponse correcte (C0) possède, donc, une variabilité assez faible d'un animal à l'autre. Les fréquences pour les autres types de réponses (réponse avec temps de latence plus ou moins important, avec répétition de l'ordre, incomplète et nulle) sont deux fois moins représentées que les fréquences pour la réponse correcte. Les fréquences des autres réponses se situent approximativement entre 0 et 2.6. La variabilité entre les différents types de réponses, en excluant la réponse correcte(C0), est relativement faible.

Pour tous les types d'ordres, nous observons que nos individus présentent un profil assez similaire. Au point de vue des résultats pour la réponse correcte, nous pouvons noter que Xena se démarque des autres individus avec une fréquence de 6.80. En ce qui concerne la réponse avec répétition de l'ordre (C2), les fréquences de C2 pour Hélios et Gotcha sont, quant à elles nettement supérieures puisqu'elles sont respectivement de 2.63 et 2.60.

Lors de cette semaine d'observation, la réponse de type incomplète (Ic) n'a pas été émise par nos individus.

Semaine du 28 février au 03 mars (figure et tableau 1.1.2) :

Les fréquences pour la réponse de type correcte (C0) varient entre 2.00 et 7.00. La variabilité, pour ce type de réponses, est assez importante. En effet, Gaelly possède la

Figure 1.1.2: graphe de comparaison des niveaux de réponses entre les chiens pour la semaine du 28 février au 03 mars:

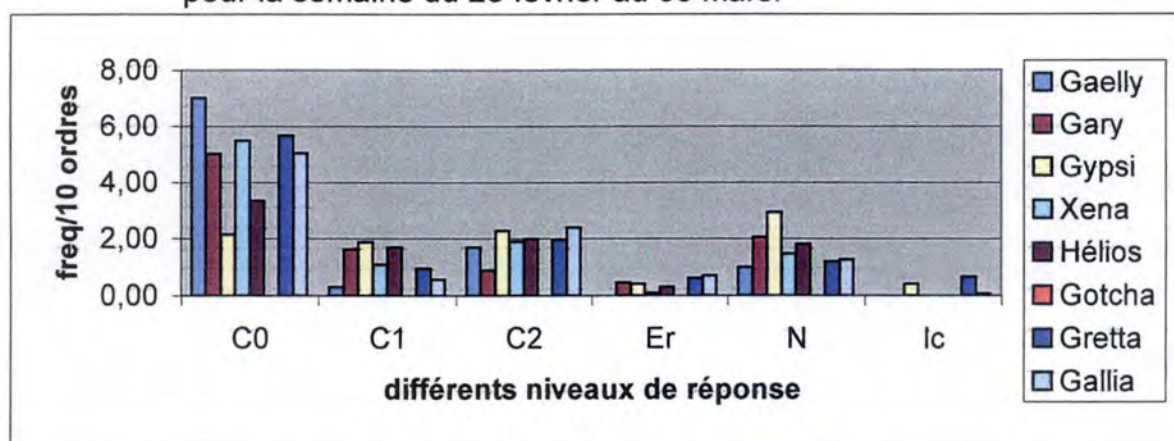
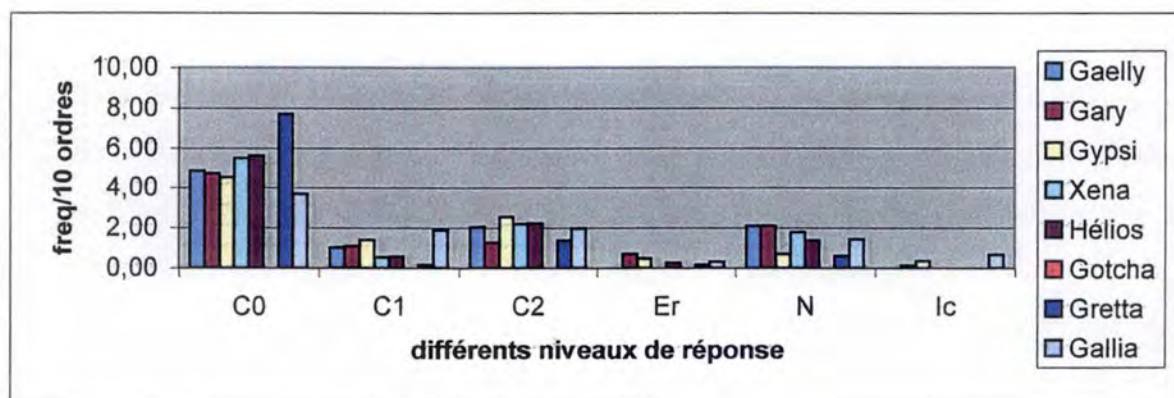


Tableau 1.1.3: table de comparaison des niveaux de réponses entre les chiens pour la semaine du 06 au 10 mars:

	Freq/10 ordres					
	C0	C1	C2	Er	N	Ic
Gaelly	4,84	1,02	2,03	0,00	2,11	0,00
Gary	4,72	1,09	1,27	0,70	2,10	0,13
Gypsi	4,51	1,41	2,54	0,49	0,70	0,35
Xena	5,47	0,53	2,21	0,00	1,79	0,00
Hélios	5,59	0,56	2,24	0,25	1,37	0,00
Gotcha	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
Gretta	7,69	0,15	1,38	0,15	0,62	0,00
Gallia	3,70	1,88	1,99	0,33	1,44	0,66

Figure 1.1.3: graphe de comparaison des niveaux de réponses entre les chiens pour la semaine du 06 au 10 mars:



fréquence la plus élevée avec 7.00, tandis que la fréquence de Gypsi est la plus faible avec 2.13. Les fréquences des réponses avec un temps de réaction (C1) varient entre 0.30 et 1.87. La variabilité de ce type de réponse est, donc, assez élevée puisque la fréquence maximale est six fois supérieure à la fréquence minimale. Les fréquences observées pour les réponses avec répétitions de l'ordre (C2) se situent entre 1.50 et 2.50, en excluant le résultat de Gary qui est inférieur à 1.00 (0.88). Nous pouvons, donc, dire que la variabilité entre les différents membres de l'échantillon, est assez faible pour cette catégorie (C2). Les fréquences des réponses de type erroné varient entre 0.09 et 0.70, ces fréquences sont assez faibles et homogènes par rapport aux fréquences obtenues pour les autres niveaux de réponses. En ce qui concerne les réponses négatives, nous pouvons remarquer que leurs fréquences se situent entre 1.00 et 2.00. Toutefois, un chien (Gypsi) possède une fréquence relativement importante (2.93) par rapport à ce qui est observé pour les autres animaux.

Lors de cette semaine d'observation, les animaux ont présenté des profils assez hétérogènes. Gaelly s'est démarquée des autres, car elle possède le taux le plus élevé de réponses correctes et les fréquences les plus faibles pour les autres types de réponses, en écartant les résultats obtenus pour C2(c'est à dire avec répétition de l'ordre). Nous pouvons, donc, remarquer que Gypsi qui a le plus petit taux de réponses correctes(C0) est, également l'individu qui possède les fréquences les plus élevées dans les autres types de réponses (en excluant le niveau de performance avec répétition de l'ordre c'est à dire C2).

Remq : pas de résultats pour Gotcha car elle a été absente durant cette semaine.

Semaine du 06 au 10 mars (figure et tableaux 1.1.3) :

Le niveau de réponse correcte présente des fréquences variant entre 3.70 et 7.69. Les fréquences sont assez homogènes puisqu'elles se trouvent entre 4.47 et 5.59, si on ne prend pas en considération les valeurs de Gretta et de Gallia qui sont respectivement 7.69 et 3.70 c'est à dire les deux extrêmes. Les autres types de niveaux de réponses varient pour la plupart entre 0.00 et 2.00. La variabilité entre les différents types de réponses est faible puisqu'ils se situent tous dans la même tranche de fréquences. De plus, les fréquences des réponses correctes sont deux fois plus élevées que les fréquences observées dans les autres types de réponses.

Pour tous les types d'ordres, nos animaux présentent un profil similaire. Cependant, nous remarquons que Gretta se démarque de ses congénères. En effet, elle possède la

Tableau 1.1.4: table de comparaison des niveaux de réponses entre les chiens pour la semaine du 13 au 17 mars:

	Freq/10 ordres					
	C0	C1	C2	Er	N	Ic
Gaelly	6,63	1,01	1,01	0,22	1,12	0,00
Gary	4,81	0,53	2,18	0,45	2,03	0,00
Gypsi	5,61	1,06	1,38	0,33	1,46	0,16
Xena	5,27	1,60	1,83	0,30	0,48	0,24
Hélios	5,88	0,81	1,47	0,07	1,18	0,59
Gotcha	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
Gretta	6,69	0,77	0,66	0,66	1,03	0,18
Gallia	6,34	0,85	1,20	0,21	0,99	0,42

Figure 1.1.4: graphe de comparaison des niveaux de réponses entre les chiens pour la semaine du 13 au 17 mars:

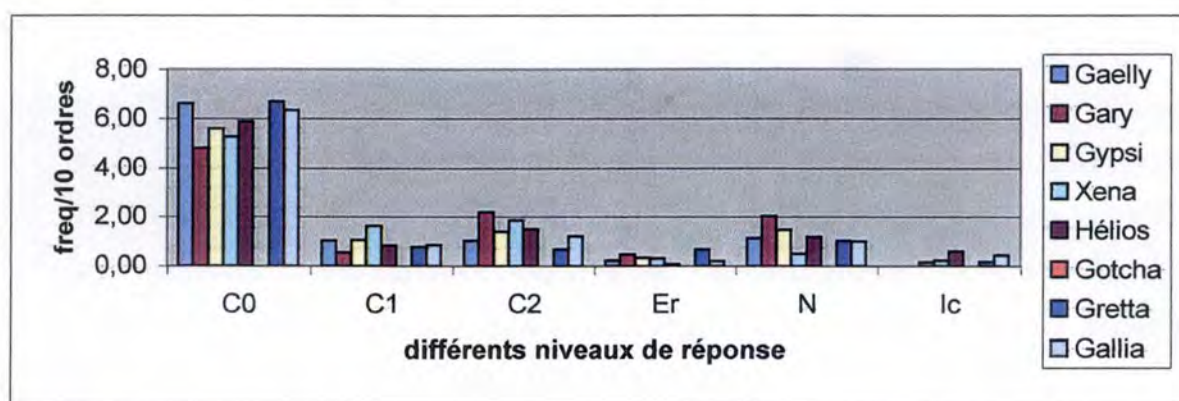


Tableau 1.1.5: table de comparaison des niveaux de réponses entre les chiens pour la semaine du 20 au 24 mars:

	Freq/10 ordres					
	C0	C1	C2	Er	N	Ic
Gaelly	7,14	1,07	0,71	0,21	0,71	0,14
Gary	5,50	0,99	1,35	0,09	2,07	0,00
Gypsi	7,14	1,07	0,71	0,21	0,71	0,14
Xena	7,33	0,73	1,03	0,18	0,67	0,06
Hélios	5,17	0,97	1,82	0,28	1,14	0,63
Gotcha	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
Gretta	6,68	0,76	0,80	0,28	1,28	0,20
Gallia	3,89	0,65	2,13	0,28	3,06	0,00

fréquence, la plus élevée pour les réponses correctes (C0) et les fréquences les plus faibles pour les autres types d'ordres tous confondus.

Nous pouvons remarquer que lors de cette semaine d'observation, la réponse de type incomplète (Ic) n'a pas été souvent émise par les membres de notre échantillon. Seuls trois chiens ont émis ce type de réponses et leurs fréquences varient entre 0.13 et 0.66.

Remq : pas de résultat pour Gotcha car elle a été absente cette semaine

Semaine du 13 au 17 mars (figure et tableau 1.1.4) :

La réponse de type correcte (C0) présente des fréquences variant entre 4.81 et 6.69. Tous nos individus se situent dans la même tranche de fréquence. Les fréquences concernant les réponses correctes (C0) sont plus de deux fois supérieures aux fréquences observées pour les autres types de réponses. En effet, ces derniers se situent entre 0.00 et 2.00.

L'analyse des performances de nos animaux pendant cette semaine, nous montre un profil similaire. Cependant, Trois chiens (Gretta, Gaelly et Xena) se différencient de leurs congénères, au niveau du taux de bonne réponses. En effet, leurs valeurs sont supérieures à 6.30, or la plupart de leurs congénères se situent entre 4.81 et 5.88.

Remq : pas de résultats pour Gotcha car elle a été absente cette semaine.

Semaine du 20 au 24 mars (figure et tableau 1.1.5) :

Les fréquences des réponses correctes varient entre 3.89 et 7.33. La variabilité de ce type de réponse est assez élevée entre les différents membres canins du groupe. En effet, nous observons pour ce type de réponses des valeurs deux fois supérieures aux fréquences émises pour les autres types de réponses (C1, C2, Ic, Er, N). Pour ces dernières, les fréquences obtenues atteignent des valeurs comprises entre 0.00 et 2.00.

Pour les réponses autre que les réponses correctes, nos individus présentent un profil assez similaire. En ce qui concerne la performance optimale, les fréquences observées montrent une plus grande hétérogénéité entre les différents individus. Les fréquences de quatre chiens sont supérieures à 6.50, alors que les fréquences des autres animaux se situent entre 3.89 et 5.50. Ce groupe composé de Gaelly, Gypsi, Xena et Gretta ; ont des fréquences de respectivement 7.14 pour les deux premiers chiens et de 7.33 et 6.68 pour les deux suivants. Gallia se démarque aussi de ces congénères car le taux de réponses correctes est le plus faible. De plus, la fréquence des réponses de type négatif de Gallia est la plus élevée (3.06).

Remq : pas de résultat pour Gotcha car elle a été absente cette semaine.

Figure 1.1.5: graphe de comparaison des niveaux de réponses entre les chiens pour la semaine du 20 au 24 mars:

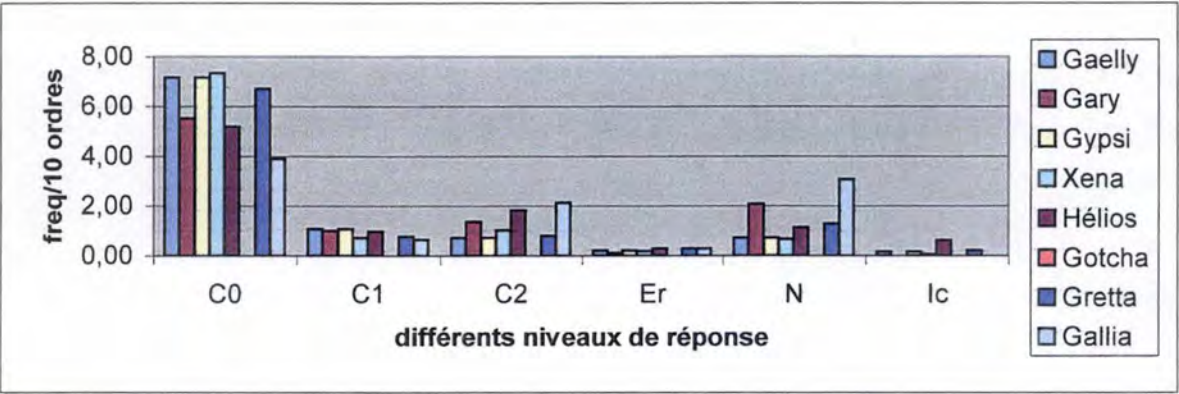
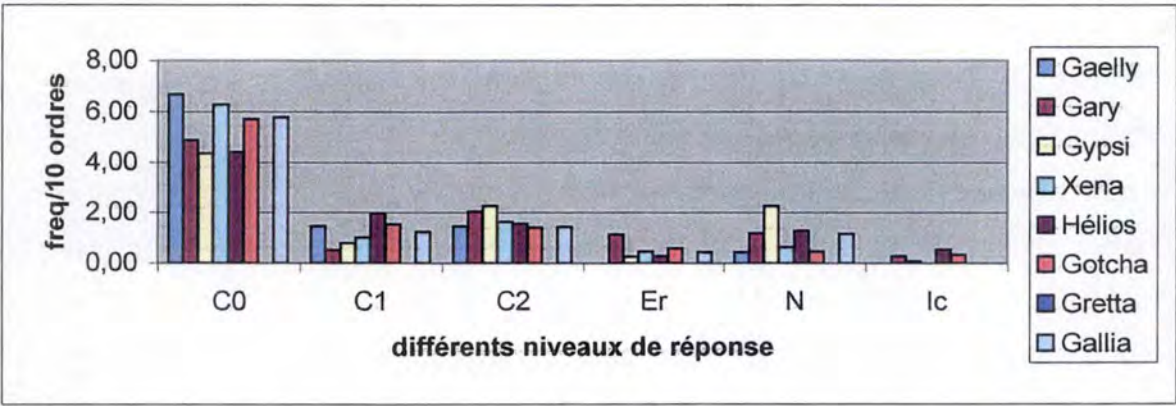


Tableau 1.1.6: table de comparaison des niveaux de réponses entre les chiens pour la semaine du 27 au 31 mars:

	Freq/10 ordres					
	C0	C1	C2	Er	N	Ic
Gaelly	6,67	1,46	1,46	0,00	0,42	0,00
Gary	4,86	0,51	2,03	1,13	1,19	0,28
Gypsi	4,35	0,78	2,26	0,26	2,26	0,09
Xena	6,27	1,00	1,64	0,45	0,64	0,00
Hélios	4,40	1,96	1,56	0,27	1,29	0,53
Gotcha	5,71	1,54	1,41	0,58	0,45	0,32
Gretta	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
Gallia	5,76	1,24	1,43	0,43	1,14	0,00

Figure 1.1.6: graphe de comparaison des niveaux de réponses entre les chiens pour la semaine du 27 au 31 mars:



Semaine du 27 au 31 mars (figure et tableau 1.1.6) :

Nous pouvons remarquer que les huit chiens sont répartis en trois groupes pour les performances optimales. Le premier groupe qui se compose de Gary, Gypsi et de Hélios possède des fréquences comprises entre 4.35 et 4.86. le second groupe, quant à lui, est composé de Gotcha et Gallia pour lesquelles les fréquences sont respectivement de 5.71 et de 5.76. Enfin, dans le dernier groupe composé de Gaelly et de Xena ; les fréquences sont respectivement de 6.67 et de 6.27. Nous pouvons, donc, remarquer que le niveau de réponse correcte montre une certaine hétérogénéité entre les chiens pris individuellement. Cette subdivision du groupe ne se retrouve pas dans les autres catégories de réponses où les différences entre les chiens sont nettement moins marquées. Pour les autres types de réponses, les sept chiens présentent un profil plus ou moins similaire.

Les fréquences pour les autres types de réponses se situent approximativement entre 0.00 et 2.30. Les fréquences des bonnes réponses sont plus de deux fois supérieures aux fréquences observées pour les autres types de réponses possibles. Nous pouvons, donc, dire que les valeurs obtenues pour les réponses de type C1, C2, Er, Ic et N se situent dans la même tranche de fréquences.

Remq : pas de résultats pour Gretta car elle est absente cette semaine.

Semaine du 03 au 07 avril (figure et tableau 1.1.7) :

Les différentes fréquences des réponses correctes varient entre 2.90 et 8.00. Nous pouvons constater que la variabilité pour ce type de réponses est assez importante. Les différents chiens peuvent être regroupés en quatre groupes pour les réponses correctes (C0). La fréquence du premier « groupe » où Hélios est le seul représentant a une valeur de 2.90. Le second groupe se compose de Gary et de Gypsi et leurs fréquences sont respectivement de 4.76 et de 4.21. Les fréquences du troisième groupe varient, quant à elles, entre 5.63 et 6.36, dans ce groupe nous retrouvons Xena, Gotcha, Gretta et Gallia où leurs fréquences sont respectivement de 5.63 pour les deux premiers chiens et de 5.73 et 6.36 pour les deux seconds. Enfin, Gaelly, avec une fréquence de 8.00, se démarque positivement de ses congénères. Nous pouvons remarquer que ces quatre subdivisions ne se retrouvent pas dans les autres types de réponses (C1, C2, Er, Ic, N).

Concernant les réponses où l'animal réagit correctement mais après un certain laps de temps (C1), nous pouvons observer que les fréquences se situent entre 0.00 et 2.36. La variabilité de ce type de réponses est très faible si nous excluons la valeurs obtenues par Gaelly qui est une valeur extrême (0.00). Dans ce cas, la variabilité est de 0.86.

Tableaux 1.1.7: table de comparaison des niveaux de réponses entre les chiens pour la semaine du 03 au 07 avril:

	Freq/10 ordres					
	C0	C1	C2	Er	N	Ic
Gaelly	8,00	0,00	1,33	0,67	0,00	0,00
Gary	4,76	1,86	1,21	0,56	1,17	0,00
Gypsi	4,21	1,93	1,23	0,61	1,67	0,35
Xena	5,63	1,92	1,19	0,99	0,20	0,07
Hélios	2,90	1,50	2,80	0,40	1,50	0,90
Gotcha	5,63	1,88	1,67	0,42	0,42	0,00
Gretta	5,73	1,82	0,91	0,64	0,91	0,00
Gallia	6,36	2,36	0,64	0,36	0,27	0,00

Figure 1.1.7: graphe de comparaison des niveaux de réponses entre les chiens pour la semaine du 03 au 07 avril:

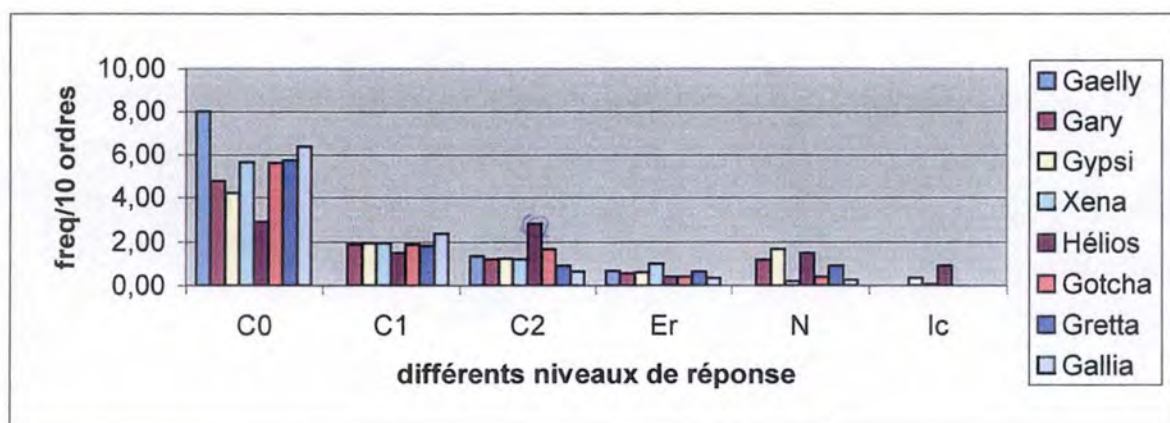


tableau 1.1.8: table de comparaison des niveaux de réponses entre les chiens pour la semaine du 10 au 14 avril:

	Freq/10 ordres					
	C0	C1	C2	Er	N	Ic
Gaelly	5,84	1,42	0,91	0,47	1,13	0,22
Gary	5,73	1,76	1,07	0,92	0,38	0,15
Gypsi	5,57	1,96	0,95	0,76	0,57	0,19
Xena	5,93	1,64	1,43	0,16	0,69	0,16
Hélios	4,17	1,23	2,15	0,06	1,84	0,55
Gotcha	3,94	1,83	1,62	0,92	1,48	0,21
Gretta	7,39	1,79	0,22	0,37	0,15	0,07
Gallia	5,74	1,74	1,10	0,77	0,52	0,13

Semaine du 27 au 31 mars (figure et tableau 1.1.6) :

Nous pouvons remarquer que les huit chiens sont répartis en trois groupes pour les performances optimales. Le premier groupe qui se compose de Gary, Gypsi et de Hélios possède des fréquences comprises entre 4.35 et 4.86. le second groupe, quant à lui, est composé de Gotcha et Gallia pour lesquelles les fréquences sont respectivement de 5.71 et de 5.76. Enfin, dans le dernier groupe composé de Gaelly et de Xena ; les fréquences sont respectivement de 6.67 et de 6.27. Nous pouvons, donc, remarquer que le niveau de réponse correcte montre une certaine hétérogénéité entre les chiens pris individuellement. Cette subdivision du groupe ne se retrouve pas dans les autres catégories de réponses où les différences entre les chiens sont nettement moins marquées. Pour les autres types de réponses, les sept chiens présentent un profil plus ou moins similaire.

Les fréquences pour les autres types de réponses se situent approximativement entre 0.00 et 2.30. Les fréquences des bonnes réponses sont plus de deux fois supérieures aux fréquences observées pour les autres types de réponses possibles. Nous pouvons, donc, dire que les valeurs obtenues pour les réponses de type C1, C2, Er, Ic et N se situent dans la même tranche de fréquences.

Remq : pas de résultats pour Gretta car elle est absente cette semaine.

Semaine du 03 au 07 avril (figure et tableau 1.1.7) :

Les différentes fréquences des réponses correctes varient entre 2.90 et 8.00. Nous pouvons constater que la variabilité pour ce type de réponses est assez importante. Les différents chiens peuvent être regroupés en quatre groupes pour les réponses correctes (C0). La fréquence du premier « groupe » où Hélios est le seul représentant a une valeur de 2.90. Le second groupe se compose de Gary et de Gypsi et leurs fréquences sont respectivement de 4.76 et de 4.21. Les fréquences du troisième groupe varient, quant à elles, entre 5.63 et 6.36, dans ce groupe nous retrouvons Xena, Gotcha, Gretta et Gallia où leurs fréquences sont respectivement de 5.63 pour les deux premiers chiens et de 5.73 et 6.36 pour les deux seconds. Enfin, Gaelly, avec une fréquence de 8.00, se démarque positivement de ses congénères. Nous pouvons remarquer que ces quatre subdivisions ne se retrouvent pas dans les autres types de réponses (C1, C2, Er, Ic, N).

Concernant les réponses où l'animal réagit correctement mais après un certain laps de temps (C1), nous pouvons observer que les fréquences se situent entre 0.00 et 2.36. La variabilité de ce type de réponses est très faible si nous excluons la valeurs obtenues par Gaelly qui est une valeur extrême (0.00). Dans ce cas, la variabilité est de 0.86.

Tableaux 1.1.7: table de comparaison des niveaux de réponses entre les chiens pour la semaine du 03 au 07 avril:

	Freq/10 ordres						
	C0	C1	C2	Er	N	Ic	
Gaelly	8,00	0,00	1,33	0,67	0,00	0,00	
Gary	4,76	1,86	1,21	0,56	1,17	0,00	
Gypsi	4,21	1,93	1,23	0,61	1,67	0,35	
Xena	5,63	1,92	1,19	0,99	0,20	0,07	
Hélios	2,90	1,50	2,80	0,40	1,50	0,90	
Gotcha	5,63	1,88	1,67	0,42	0,42	0,00	
Gretta	5,73	1,82	0,91	0,64	0,91	0,00	
Gallia	6,36	2,36	0,64	0,36	0,27	0,00	

Figure 1.1.7: graphe de comparaison des niveaux de réponses entre les chiens pour la semaine du 03 au 07 avril:

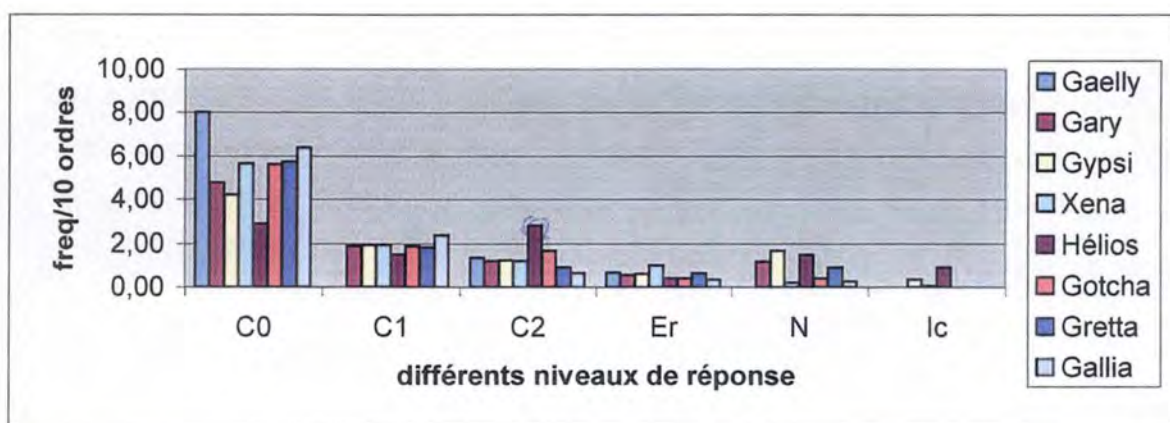


tableau 1.1.8: table de comparaison des niveaux de réponses entre les chiens pour la semaine du 10 au 14 avril:

	Freq/10 ordres						
	C0	C1	C2	Er	N	Ic	
Gaelly	5,84	1,42	0,91	0,47	1,13	0,22	
Gary	5,73	1,76	1,07	0,92	0,38	0,15	
Gypsi	5,57	1,96	0,95	0,76	0,57	0,19	
Xena	5,93	1,64	1,43	0,16	0,69	0,16	
Hélios	4,17	1,23	2,15	0,06	1,84	0,55	
Gotcha	3,94	1,83	1,62	0,92	1,48	0,21	
Gretta	7,39	1,79	0,22	0,37	0,15	0,07	
Gallia	5,74	1,74	1,10	0,77	0,52	0,13	

Les fréquences des autres types de réponses se situent entre 0.00 et 1.67. Seule la fréquence de Hélios au niveau des réponses avec répétition de l'ordre (C2) se démarque avec une valeur de 2.80 ce qui est largement plus élevée que les autres fréquences émises.

Lors de cette semaine d'observation, les huit chiens ont présenté un profil assez similaire. Sauf, pour les réponses correctes où nous pouvons mettre en évidence une répartition plus hétérogène qui se caractérise par le rassemblement des chiens en différentes classes distinctes.

Semaine du 10 au 14 avril (tableau et figure 1.1.8) :

Les valeurs observées pour les bonnes réponses varient entre 3.94 et 7.39. Dans le cas présent, nos huit chiens peuvent être rassemblés en trois groupes distincts. Le premier groupe composé de Hélios et de Gotcha dont les fréquences sont respectivement de 4.17 et de 3.94. Le second groupe, quant à lui, est composé de Gaelly (5.84), Gary (5.73), Gypsi (5.57), Xena (5.93) et de Gallia (5.74) dont les valeurs sont comprises entre 5.54 et 5.93. Nous pouvons constater que Gretta se démarque de ses congénères avec une fréquence de réponses correctes de 7.39.

Concernant les réponses où le chien répond correctement après un certains laps de temps, nous pouvons observer que les fréquences se situent entre 1.23 et 1.96. Nous pouvons, donc dire que la variabilité pour ce type de réponse est relativement faible.

Les valeurs obtenues pour les réponses avec répétition de l'ordre (C2) se situent dans une zone de fréquence assez étalée puisqu'elle s'étend de 0.22 à 2.15. Malgré cette hétérogénéité relative, Hélios présente, encore un résultat (2.15) nettement supérieur par rapport aux fréquences émises par ses congénères.

Nous pouvons constater que nos chiens répondent rarement aux ordres demandés par des réponses erronées. De plus, la variabilité de ce type de réponse est relativement faible.

Les fréquences obtenues pour les réponses négatives présentent une variabilité assez importante avec une valeur maximale qui atteint 1.69 .

Enfin, les réponses incomplètes (Ic) ont été émises par tous nos individus mais les fréquences observées restent, malgré tout très faibles.

Lors de cette semaine d'observation, les huit chiens ont présenté un profil assez similaire, au point de vue de leurs performances. Seuls Gotcha et Hélios se différencient quelque peu de leurs congénères, avec une fréquence pour les bonnes réponses assez faible et une valeurs relativement élevée pour les réponses avec répétitions de l'ordre (C2). De plus leur fréquence de réponses négatives (N) est, elle aussi, assez importante.

Figure 1.1.8: graphe de comparaison des niveaux de réponses entre les chiens pour la semaine du 10 au 14 avril:

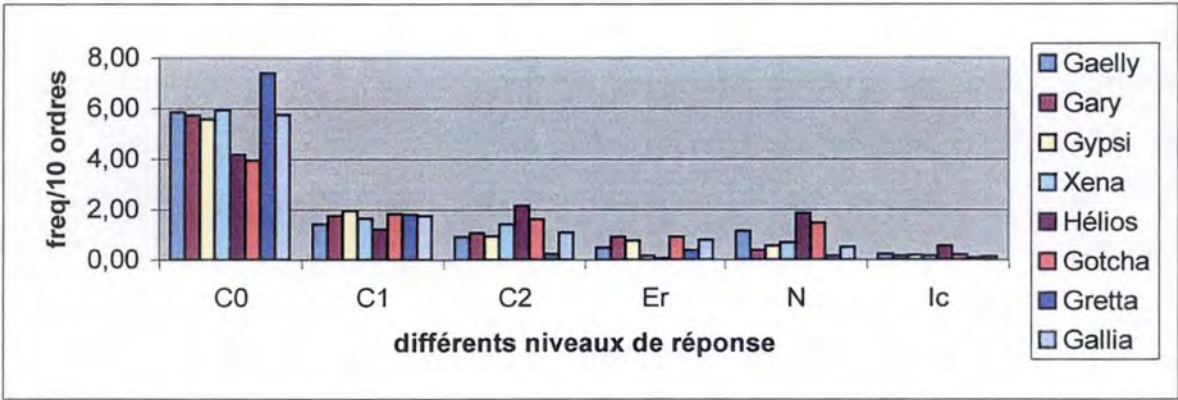
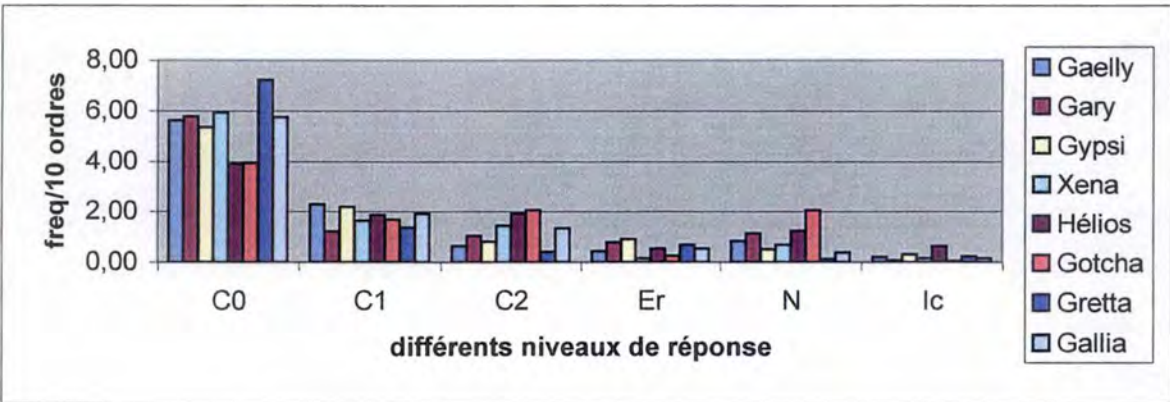


Tableau 1.1.9: table de comparaison des niveaux de réponses entre les chiens pour la semaine du 17 au 21 avril:

	Freq/10 ordres					
	C0	C1	C2	Er	N	Ic
Gaelly	5,63	2,29	0,63	0,42	0,83	0,21
Gary	5,78	1,21	1,03	0,78	1,12	0,09
Gypsi	5,35	2,18	0,79	0,89	0,50	0,30
Xena	5,93	1,64	1,43	0,16	0,69	0,16
Hélios	3,89	1,85	1,90	0,52	1,23	0,62
Gotcha	3,91	1,68	2,05	0,25	2,05	0,06
Gretta	7,23	1,36	0,40	0,68	0,11	0,23
Gallia	5,74	1,91	1,32	0,51	0,37	0,15

Figure 1.1.9: graphe de comparaison des niveaux de réponses entre les chiens pour la semaine du 17 au 21 avril:



Semaine du 17 au 21 avril (figure et tableau 1.1.9) :

En ce qui concerne les réponses correctes, nous pouvons regrouper nos huit chiens en trois sous-groupes. Le premier groupe constitué de Hélios (3.89) et de Gotcha (3.91) présentent des fréquences relativement faibles puisqu'elles se situent sous la barre des 4.00 . Le second groupe composé de cinq chiens présente, quant à lui, des fréquences qui se situent entre 5.35 et 5.93. Enfin nous pouvons constater que Gretta se démarque positivement de ses congénères avec une fréquences de 7.23, ce qui est nettement supérieur aux fréquences émises par les individus du second groupe. Cette répartition n'est pas observable dans les autres types de réponses.

En ce qui concerne les valeurs obtenues pour les autres types de réponses, nous pouvons remarquer qu'elles se situent entre 0.05 et 2.20 ce qui est nettement inférieures aux fréquences observées pour les bonnes réponses. De plus, nous pouvons noter que les fréquences émises pour les réponses incomplètes sont les plus faibles (entre 0.06 et 0.62).

Nos huit chiens présentent un profil assez similaire. Sauf pour les réponses correctes où la répartition est plus hétérogène. Nous pouvons également noter que Gotcha se démarque négativement de ses congénères, avec une fréquence presque deux fois supérieure à celles observées pour les autres chiens, pour les réponses négatives (N).

Semaine du 24 au 28 avril (figure et tableau 1.1.10) :

Pour les réponses correcte (C0), nos chiens peuvent être à nouveau regroupés en trois groupes. Le premier groupe composé de Gary, Hélios et Gotcha dont les fréquences sont respectivement de 4.06, 3.76 et de 3.86 est caractérisé par des valeurs relativement faibles. Le second groupe composé de Gaelly (5.47), Gypsi (5.00) et de Xena (5.28), quant à lui, présente des fréquences situées entre 5.00 et 5.47. Enfin, le dernier groupe présente des fréquences supérieures à 6.00.dont Gretta (7.54) et Gallia (6.10)sont les représentants.

En ce qui concerne les autres types de réponses, leurs fréquences se situent dans une zone située entre 0.00 et 2.00. Cependant la fréquence de Gary pour les performances négatives (3.02) se différencie par sa valeur extrême.

Nous pouvons constater que les fréquences pour les réponses correctes sont deux fois supérieures aux valeurs observées pour les autres types de réponses.

Nos individus présentent des profils assez similaires. Nous pouvons, également, noter que pour chaque chien, la valeur obtenues par les performances maximales (C0) est nettement supérieure aux fréquences observées pour les autres types de réponses. En ce qui concerne ces derniers, leurs fréquences sont très similaires pour chaque individu de notre échantillon.

Tableau 1.1.10: table de comparaison des niveaux de réponses entre les chiens pour la semaine du 24 au 28 avril:

	Freq/10 ordres					
	C0	C1	C2	Er	N	Ic
Gaelly	5,47	1,44	1,11	0,29	0,95	0,74
Gary	4,06	1,44	1,19	0,20	3,02	0,10
Gypsi	5,00	2,00	1,43	0,86	0,71	0,00
Xena	5,28	2,58	1,35	0,00	0,79	0,00
Hélios	3,76	2,25	1,97	0,33	1,36	0,33
Gotcha	3,86	1,99	1,24	0,56	1,57	0,79
Gretta	7,54	1,58	0,00	0,53	0,00	0,35
Gallia	6,10	1,56	1,17	1,17	0,00	0,00

Figure 1.1;10: graphe de comparaison des niveaux de réponses entre les chiens pour la semaine du 24 au 28 avril:

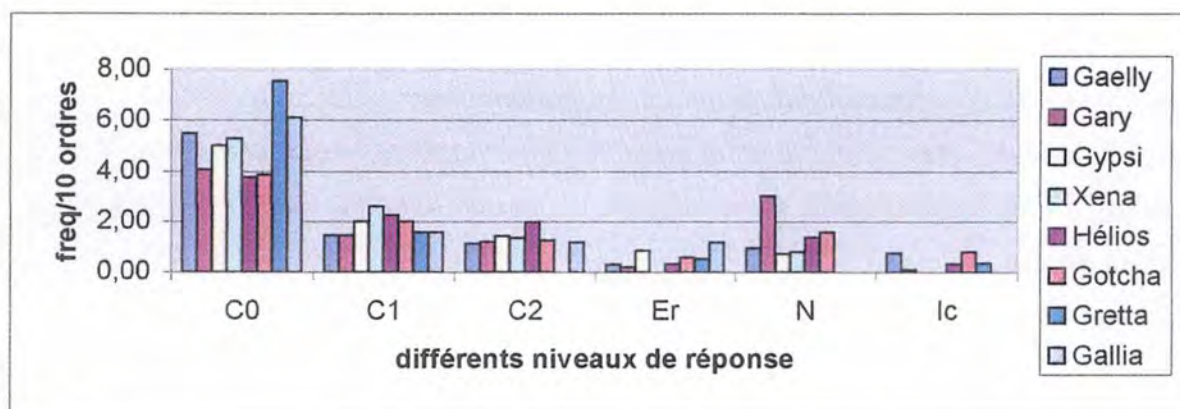


Tableau 1.1.11: table de comparaison des niveaux de réponses entre les chiens pour la semaine du 01 au 05 mai:

	Freq/10 ordres					
	C0	C1	C2	Er	N	Ic
Gaelly	6,78	1,86	1,19	0,00	0,17	0,00
Gary	7,34	1,41	0,47	0,47	0,31	0,00
Gypsi	5,26	2,24	0,66	0,53	0,66	0,66
Xena	7,80	1,40	0,00	0,40	0,40	0,00
Hélios	3,96	2,08	2,50	1,67	0,83	0,00
Gotcha	3,37	1,69	0,99	0,58	2,21	0,00
Gretta	8,46	0,92	0,15	0,31	0,15	0,00
Gallia	5,14	1,49	1,63	0,48	0,96	0,29

Semaine du 01 au 05 mai (tableau et figure 1.1.11) :

Les résultats des bonnes réponses montrent une variabilité assez grande. En effet, nous pouvons subdiviser notre groupe de huit chiens en quatre groupes se distinguant par leurs fréquences. Le premier sous-groupe constitué de Hélios (3.96) et Gotcha (3.37) présente des valeurs très faibles. Le second sous-groupe, quant à lui, est composé de deux chiens, Gypsi et Gallia ; leurs fréquences sont respectivement de 5.26 et de 5.14. En ce qui concerne le troisième sous-groupe, celui-ci présente des fréquences supérieures à 6.00. Trois chiens se retrouvent dans ce sous-groupe, Gaelly (6.78), Gary (7.34) et Xena (7.80). Le dernier « sous-groupe » composé de Gretta reprend les fréquences supérieures à 8.00.

Les fréquences des réponses possibles varient entre 0.00 et 2.50. Nous pouvons donc dire que ces fréquences sont très similaires d'un chien à l'autre.

Semaine du 08 au 12 mai (tableau et figure 1.1.12) :

Les valeurs observées pour les réponses correctes (C0) varient entre 3.51 et 6.88. Pour ce type de réponse, la variabilité est, donc, assez élevée. Dans le cas présent, nous pouvons, comme pour les semaines précédentes, subdiviser notre groupe de base en trois sous- groupes. Le premier sous-groupe composé de Hélios (3.51) ainsi que de Gotcha (4.34) présente les fréquences les plus faibles. Les valeurs obtenues par le second groupe constitué de Gary (5.57), Gypsi (5.95), Xena (5.58) et Gallia (5.80) sont supérieures à 5.50. Enfin, le dernier groupe présente des fréquences supérieures à 6.00. Ce sous-groupe est, quant à lui, constitué de deux chiens, Gaelly (6.47) et Gretta (6.88).

Au point de vue des fréquences observées pour les réponses avec un temps de réaction (C1), pour les réponses avec répétition de l'ordre (C2) ainsi que pour les réponses négatives, nous pouvons remarquer que celles-ci varient entre 0.24 et 1.96. Nous pouvons, donc, dire que les résultats obtenus sont assez similaires d'un chien à l'autre.

En ce qui concerne les réponses de type erronées et de type incomplètes, celles-ci présentent des fréquences relativement similaires. De plus, ces réponses sont très faiblement émises par les différents individus de notre échantillon (entre 0.00 et 0.58).

Lors de cette semaine d'observation, nos huit chiens ont, donc, présenté des profils assez similaires ; c'est à dire que les fréquences observées pour les réponses correctes sont nettement supérieures aux valeurs obtenues par les autres types de réponse. De plus, ces dernières sont relativement proches.

D. Conclusion :

De manière générale, nous pouvons déjà conclure que les fréquences obtenues par les huit animaux pour les réponses correctes (C0) sont toujours largement supérieures aux fréquences observées pour les autres types de réponses possibles. En effet, les fréquences pour les autres types de réponses, toutes confondues, sont souvent deux fois moins représentées que le taux de réponses correctes et en général, elles se situent dans une tranche de fréquences relativement peu étendue. Nous pouvons aussi noter que les réponses de type erronées (Er) et de type incomplètes (Ic) sont les moins souvent données par les individus composant notre échantillon.

Au point de vue des réponses correctes, nous pouvons observer que Xena (6.80) semble avoir un niveau d'apprentissage nettement supérieur à ses congénères pour la première semaine d'observation. Nous pouvons, déjà, dire que sa famille d'accueil semble lui avoir fourni une meilleure éducation de base.

Au fur et à mesure de l'apprentissage, nous avons put constater que Gretta, Gaelly et Xena se sont démarqués de leurs congénères en montrant des valeurs relativement élevées pour les réponses correctes. Nous pouvons, donc, dire que la vitesse d'apprentissage de Gretta et Gaelly est plus rapide que celle de leurs congénères. En ce qui concerne Xena, nous ne pouvons pas affirmer que sa vitesse d'apprentissage est plus rapide puisque à l'origine son niveau pour les réponses correctes était, déjà, supérieur à celui des autres chiens.

A l'opposé, au fur et à mesure de l'apprentissage, Gotcha et Hélios se sont démarqués négativement de leurs congénères. En effet, leurs fréquences sont très faibles pour les performances correctes. Cependant, Gotcha représente un cas particulier puisqu'elle a été absente pendant quatre semaines. Mais lorsque nous comparons son travail lors de la dernière semaine avec le travail réalisé par ses congénères à la huit semaine d'observation (comparaison équivalent pour le nombre de semaine de travail) ; nous pouvons remarquer que la valeur obtenue par Gotcha (4.34) pour les réponses correctes est inférieure aux fréquences observées pour les autres chiens.

1.2.Comparaison globale des niveaux de réponses entre les canidés composant notre échantillon :

A. Introduction :

Dans ce point, sera présenté une comparaison globale des niveaux de performances entre les différents individus composant notre échantillon. La comparaison sera réalisée sur l'ensemble des résultats récoltés durant les douze semaines d'observation. Cela devrait nous permettre de mieux percevoir ce qui caractérise chaque individu de notre échantillon, au point de vue du niveau de performance. Cette comparaison va, donc, nous permettre la mise en évidence des bons et des mauvais élèves sur l'ensemble de l'apprentissage. L'analyse des résultats se fera d'un point de vue purement descriptif.

Il est important de signaler que cette comparaison ne tient pas compte des différents types d'ordres demandés, ni des différents lieux d'observation. En fait, seul le niveau de performance est pris en considération.

B. Calculs :

Les fréquences calculées dans l'annexe 5 sont additionnées pour les douze semaines d'observation. Cette addition est effectuée pour chaque individu de notre échantillon. Ces différents calculs vont permettre de comparer, de manière équitable, les individus composant notre groupe d'échantillonnage.

. Le tableau 1.2.1b reprend de façon comparative les fréquences pour les six types d'ordres pour les huit chiens de notre échantillon. La figure 1.2.1 reprend, en abscisse, les différents types de réponses possibles données par chaque individu et en ordonnée, les fréquences sur dix ordres pour chaque réponse de chaque chien.

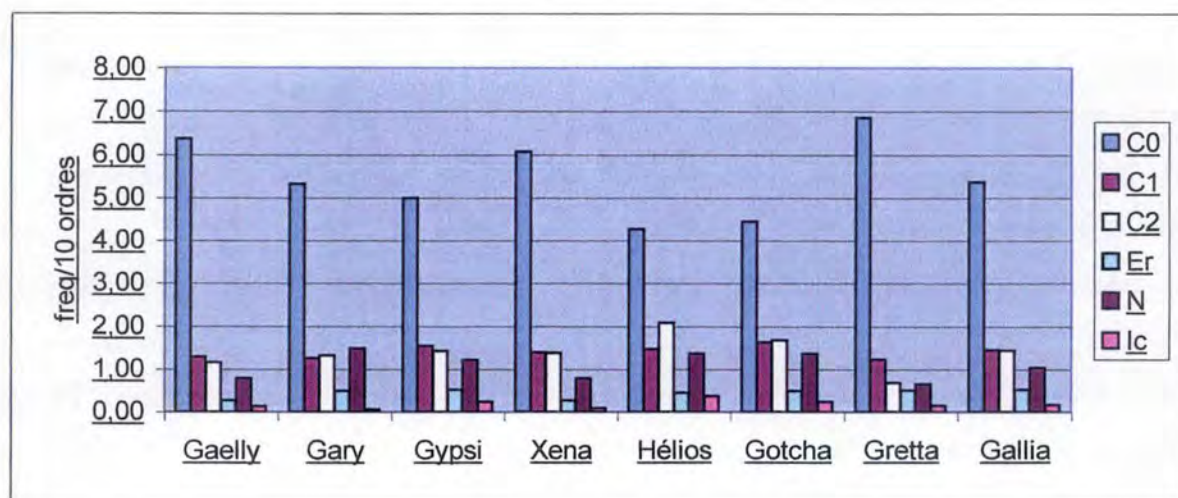
Tableau 1.2.1a: table reprenant les fréquences "additionnées" pour les douze semaines d'observation, pour chaque type de réponse et pour chaque chien:

	C0	C1	C2	Er	N	Ic
Gaelly	76,44	15,46	13,85	3,13	9,45	1,66
Gary	63,93	15,25	15,96	5,92	17,76	0,75
Gypsi	59,99	18,58	17,10	6,30	14,61	2,77
Xena	72,76	16,76	16,54	3,24	9,39	1,04
Hélios	51,17	17,68	25,03	5,36	16,39	4,53
Gotcha	35,55	13,12	13,46	3,94	10,91	1,85
Gretta	75,41	13,54	7,58	5,58	7,21	1,69
Gallia	64,45	17,51	17,26	6,33	12,40	2,05

Tableau 1.2.1b: table de comparaison globale des niveaux de performances entre les chiens sur les douze semaine d'observation:

	Freq/10 ordres					
	C0	C1	C2	Er	N	Ic
Gaelly	6,37	1,29	1,15	0,26	0,79	0,14
Gary	5,33	1,27	1,33	0,49	1,48	0,06
Gypsi	5,00	1,55	1,43	0,53	1,22	0,23
Xena	6,06	1,40	1,38	0,27	0,78	0,09
Hélios	4,26	1,47	2,09	0,45	1,37	0,38
Gotcha	4,44	1,64	1,68	0,49	1,36	0,23
Gretta	6,86	1,23	0,69	0,51	0,66	0,15
Gallia	5,37	1,46	1,44	0,53	1,03	0,17

Figure 1.2.1: graphe comparant les niveaux de réponses entre les chiens sur l' ensemble des séances d'observation:



C. Comparaison globale des niveaux de réponses entre les individus de notre échantillon (tableau 1.2.1b et figure 1.2.1) :

Au point de vue des fréquences obtenues pour les réponses correctes(C0), L'échantillon de nos huit individus peut être subdivisé en trois groupes distincts :

- Le premier groupe présente des fréquences variant entre six et sept. Ce groupe est constitué de Gretta, Gaelly et Xena et les valeurs de leurs fréquences sont respectivement de 6.86, 6.37 et de 6.06.

- Le second groupe met en évidence des fréquences variant approximativement entre cinq et 5.5. Ce groupe comprend Gallia, Gary et Gypsi dont les fréquences respectives sont de 5.37, 5.33 et de 5.00.

- Des fréquences inférieures à cinq permettent la mise en évidence d'un troisième groupe. Ce dernier groupe constitué de Gotcha et de Hélios présente des valeurs de fréquences de 4.44 et de 4.26.

En ce qui concerne, les résultats obtenus pour les réponses ayant besoin d'un laps de temps avant l'obtention de la tâche demandée (C1) ; les fréquences observées varient légèrement entre 1.29 et 1.64. Nous pouvons, également, affirmer que nos huit chiens présentent des profils similaires pour ce type de réponses.

Les résultats obtenus montrent, également, que pour les réponses avec répétition de l'ordre avant la réalisation de la tâche (C2), les fréquences varient entre 0.69 et 2.05. Cependant, en excluant les deux valeurs extrêmes, la variabilité est faible, avec une valeur maximale de 0.53. La fréquence maximale (2.05) est émise par Hélios, tandis que la fréquence minimale (0.69) est réalisée par Gretta. Les huit chiens peuvent, aussi, être répartis en trois groupes pour ce type de réponse :

- Ceux pour qui les fréquences varient entre 1.15 et 1.68, constituent le groupe principal composé de six chiens : Gaelly (1.15), Gary (1.33), Xena (1.38), Gypsi (1.43), Gallia (1.44) et Gotcha (1.68).

- Ensuite nous pouvons placer Gretta qui avec une fréquence de 0.69 constitue le « groupe » de faible fréquence.

- Hélios avec une fréquence de 2.05 met en évidence le « groupe » présentant la fréquence la plus élevée.

Par rapport à l'analyse des résultats pour les réponses correctes, nous pouvons, ici, remarquer que nous n'obtenons pas les mêmes subdivisions. Nous pouvons, donc, conclure que les chiens se répartissent de façon différente en fonction du type de réponse observé.

En ce qui concerne l'émission des réponses erronées, les huit membres de notre groupe obtiennent des valeurs similaires. En effet, les fréquences de ce type de réponse sont très faibles et varient seulement entre 0.26 et 0.53.

Nous pouvons, également, constater que les fréquences observées pour les réponses de type négatif (N) se situent entre 0.66 et 1.48. Les résultats obtenus par nos animaux pour cet item peuvent être subdivisés en deux sous-groupes distincts :

-D'une part, nous pouvons observer un premier groupe pour lequel les fréquences se situent au-dessus de 1.00. Celui-ci se compose de cinq chiens, Gary (1.48), Hélios (1.37), Gotcha (1.36), Gypsi (1.22) et Gallia (1.03).

-Et d'autre part, un second groupe pour lequel la fréquence se situe en dessous de 1.00 peut être mis en évidence. Celui-ci se compose de Gaelly (0.79), Xena (0.78) et de Gretta (0.66).

Enfin pour les réponses incomplètes (Ic), nos huit chiens présentent des fréquences assez proches. En effet, nous pouvons observer une variabilité de 0.32. Toutefois, ce type de réponses est peu émis par les individus de notre échantillon.

D. Conclusion :

Les chiens dont la fréquence se situent au-dessus de 6.00 pour les réponses correctes (C0) sont les individus dont la fréquence pour les performances nulles (N) est en dessous de 1.00. Ces individus sont Gretta, Gaelly et Xena. Ces trois canidés présentent des profils très similaires. Nous pouvons, donc, les considérer comme « très bons élèves ».

Les chiens dont la fréquence se situe en dessous de 5.00 pour les réponses correctes se retrouvent dans le groupe dont les fréquences sont supérieures à 1.00 pour les performances nulles. Ces individus sont Gotcha et Hélios. Leurs profils sont, donc, homologues. Ce profil s'oppose au profil émis par Gretta, Gaelly et Xena. Nous pouvons, donc, les considérer comme « mauvais élèves ».

Les autres chiens présentent des profils plus complexes. Il n'est pas possible de les rassembler dans un seul groupe. Ces individus sont plus hétérogènes que les autres, au point de vue des fréquences obtenues dans les différents types de réponses.

Nous pouvons, donc, observer que certains de nos chiens présentent un niveau d'apprentissage supérieur à leurs congénères. Cette différence pourrait être la conséquence de diverses choses. Premièrement les aptitudes du chien jouent un rôle prépondérant dans l'apprentissage. Par ailleurs l'éducation de base diffère d'un individu à l'autre et ensuite la relation qui s'établit entre l'animal et son dresseur n'est pas négligeable.

Enfin, lorsque nous comparons les résultats obtenus pour l'évolution de l'apprentissage avec les résultats observés dans ce point, nous pouvons remarquer que les chiens se répartissent de la même manière. En effet, Les « bons élèves » sont ceux qui présentent la vitesse d'apprentissage la plus élevée, tandis que les chiens considérés comme « mauvais élèves » présentent une vitesse d'apprentissage assez faible.

1.3.Comparaison des relations de dominance et de soumission existant entre les canidés de notre échantillon :

A. Introduction :

Dans ce point seront présentées les différents types de relations existants entre les neuf individus observés en liberté. L'analyse sera, uniquement, basée sur les relations de soumission et de dominance, ainsi que sur le nombre de contacts émis par les chiens sur l'ensemble des observations réalisées sur les animaux en semi-liberté. L'analyse des résultats sera faite d'un point de vue purement descriptif.

Il est important de signaler que les observations de ces variables ont été réalisées de façon très fine sur le terrain (par exemple, description du faciès, de la position de la queue) mais nous ne présenterons, ici, qu'une vue globale des résultats obtenus pour ces variables.

Le but de cette comparaison est de mieux percevoir ce qui caractérise le comportement en liberté de nos chiens et non l'établissement d'une hiérarchisation précise au sein du groupe. Il faut savoir que l'établissement de relations de domination et de soumission est largement décrite dans la littérature. En effet, les articles mettent en évidence ce type de relation dès la première rencontre entre deux chiens (Desmond M, 1996) ainsi que la création d'une hiérarchie entre des canidés ayant reformé une « meute » (Giffroy J-M , 1988). Or, les individus composant notre échantillon sont ensemble la majeure partie du temps, ce qui laisse supposer l'établissement de relations de soumission et de dominance.

B. Calculs :

Les contacts de soumission (résultats tirés de l'annexe 4) sont additionnés pour les douze semaines d'observations pour chaque individu. Le résultat obtenu est alors divisé par le nombre de séance afin que cela reste homogène. Le même traitement est effectué pour les contacts de dominance et pour le nombre de contacts globaux. Nous tenons, également, compte des absences de certains chiens.

Tableau 1.3.1 : table reprenant les différents comportements de soumission et de dominance, ainsi que le nombre de contacts existants entre les chiens de notre échantillon, sur l'ensemble des observations:

	nbre de soumission	nbre de dominat	nbre contact
Gaelly	1,70	1,70	5,41
Gary	1,42	2,91	8,42
Gypsi	1,25	6,67	11,58
Xena	3,25	2,75	10,75
Hélios	0,83	5,25	12,08
Gotcha	3,00	1,38	5,25
Gretta	1,25	1,67	4,08
Gallia	1,42	3,58	8,33
Boogie	2,41	4,00	10,66

Figure 1.3.1: graphe reprenant les différents comportements de soumission et de dominance existant entre les individus de l'échantillon, sur l'ensemble des observations:

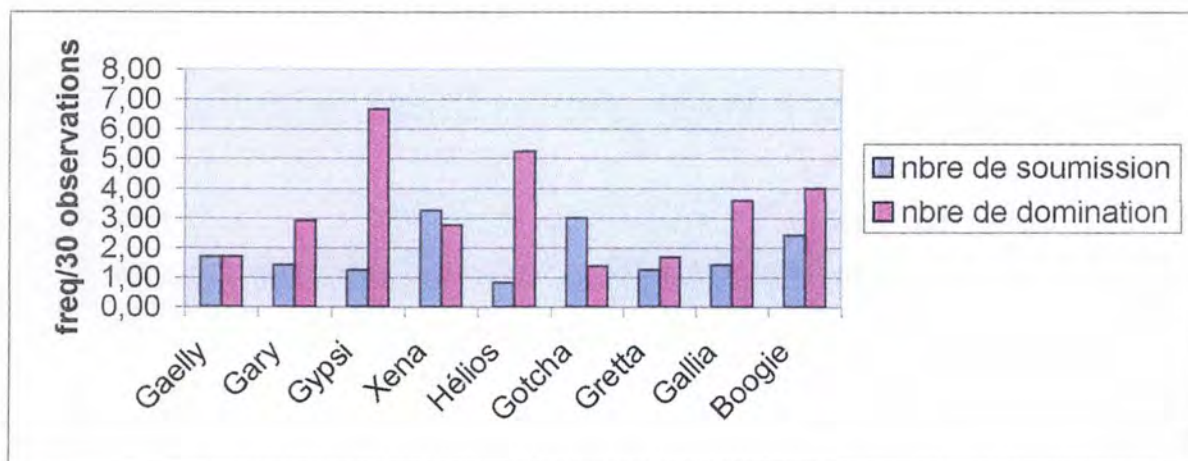
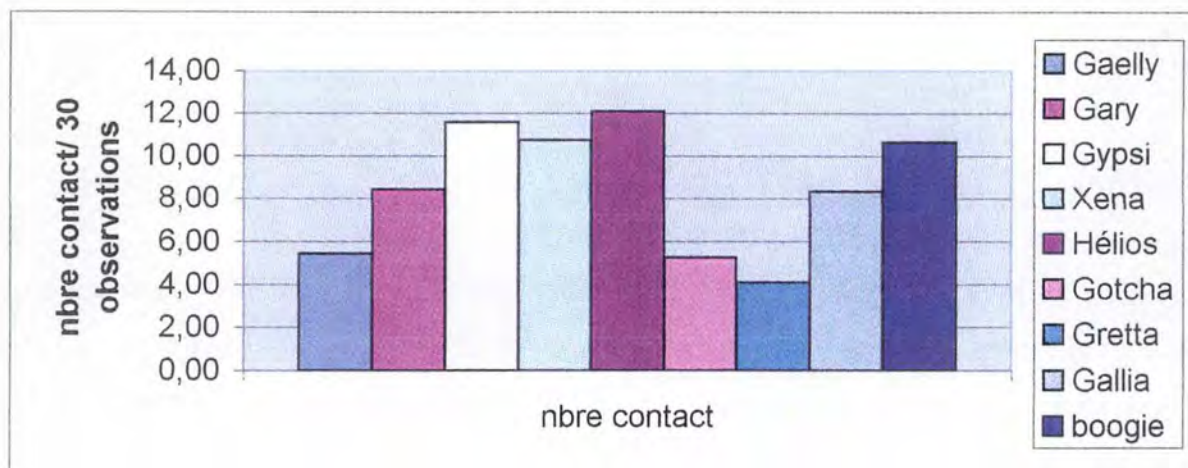


Figure1.3.2: graphe reprenant le nombre de contacts existant entre les chiens, sur l'ensemble des observations:



C. Comparaison du nombre de comportements de soumission et de dominance existant entre les canidés de notre échantillon (tableau 1.4.1 et figure 1.3.1) :

Les observations en liberté ont été réalisées sur neuf chiens et non huit comme au travail car le chien (Boogie) ayant, déjà, participer à un stage de transfert d'autorité est lui aussi observé étant donné qu'il fait partie intégrante de notre groupe en liberté.

En ce qui concerne les relations de dominance, le groupe peut être subdivisé en trois sous-groupes. Nous remarquons qu'un premier sous-groupe présente des valeurs inférieures à 2.00. Ce sous-groupe est composé de trois chiens, Gotcha (1.38), Gretta (1.67) et Gaelly (1.70). Le deuxième groupe composé de Xena (2.75), Gary (2.91), Gallia (3.58) et Boogie (4.00), quant à lui, présente des fréquences variant entre 2.50 et 4.00. Enfin, pour le dernier groupe qui est composé de Hélios (5.25) et Gypsi (6.67), nous pouvons observer des fréquences relativement importantes.

Lorsque nous observons les relations de soumission, nous pouvons établir une répartition des neuf chiens en deux groupes. D'une part, le premier groupe présente des fréquences inférieures à 2.00. De plus celui-ci comprend la majeure partie des chiens. En effet, nous y retrouvons Hélios (0.83), Gypsi (1.25),Gretta (1.25), Gallia (1.42), Gary (1.42) et Gaelly (1.70). D'autre part, le second groupe composé de Boogie (2.41), Gotcha (3.00)et Xena (3.25) présente des fréquences supérieures à 2.00.

Si les deux types d'interactions (soumission/domination) sont observés en parallèle, nous pouvons regrouper nos chiens en trois groupes distincts :

- Nous pouvons remarquer que le premier groupe composé de Gaelly, Gretta et Xena présente des valeurs relativement équivalentes pour les interactions de soumission et de domination. En effet, la variabilité observée entre ces deux types d'interactions est assez faible (maximum =0.50 pour Xena).
- En ce qui concerne le second groupe composé de Hélios, Gypsi, Gallia, Gary et Boogie, celui-ci présente des valeurs pour les interactions de domination nettement supérieures aux fréquences observées pour les relations de soumission. En effet, les

fréquences des relations de dominance sont deux à six fois supérieures aux résultats obtenus pour les relations de soumission.

- Enfin, nous pouvons noter que Gotcha obtient une valeur deux fois plus importante pour les relations de soumission que pour les relations de domination.

D. Comparaison du nombre globale de contacts entre les différents chiens (tableau 1.3.1 et figure 1.3.2) :

Dans ce cas, les neuf chiens peuvent, également, être réparti en trois groupes distincts :

- Un premier groupe composé de Gretta (4.08), Gotcha (5.25) et Gaelly (5.41) présente des fréquences inférieures à 5.50.
- Tandis que le second groupe constitué par Gallia (8.33) et par Gary (8.42) présente des fréquences comprises entre 8.00 et 9.00.
- En ce qui concerne le dernier groupe, nous pouvons observer que les valeurs obtenues sont supérieures à 10.00. Ce groupe est, quant à lui, constitué de quatre chiens, Boogie (10.66), Xena (10.75), Gypsi (11.58) et Hélios (12.08).

E. Conclusion :

Aucune relation ne peut être établie entre les résultats obtenus pour la comparaison des deux types d'interactions et les valeurs observées pour la comparaison du nombre de contact. En effet, les subdivisions réalisées dans chacune de ces comparaisons sont différentes. Toutefois, nous pouvons, tout de même, noter que Gretta et Gaelly se retrouvent toujours dans les mêmes subdivisions pour les deux comparaisons. Il en est de même, pour Gypsi et Hélios mais ceux-ci sont répertoriés dans des catégories diamétralement opposées à celles reprenant Gaelly et Gretta. Nous pouvons, donc conclure que ces chiens ont des profils comportementaux opposés.

1.4. Comparaison du niveau de sociabilité avec le niveau de performance :

A. Introduction :

Dans ce point sera présentée la comparaison du niveau de performances obtenus par chaque chien avec leur niveau de sociabilité. En effet, notre hypothèse de départ était qu'un chien ayant peu de contacts sociaux posséderait un niveau de performance supérieur à un chien qui a de nombreux contacts avec ses congénères. Cette comparaison sera analysée par le test statistique de régression.

Il est essentiel de signaler que cette comparaison sera effectuée sur un échantillon de huit individus et non neuf puisque Boogie n'a pas été observé au travail étant donné son niveau d'apprentissage nettement supérieur à ses congénères.

Le niveau de performance sera représenté par un score global qui a été calculé de la façon suivante :

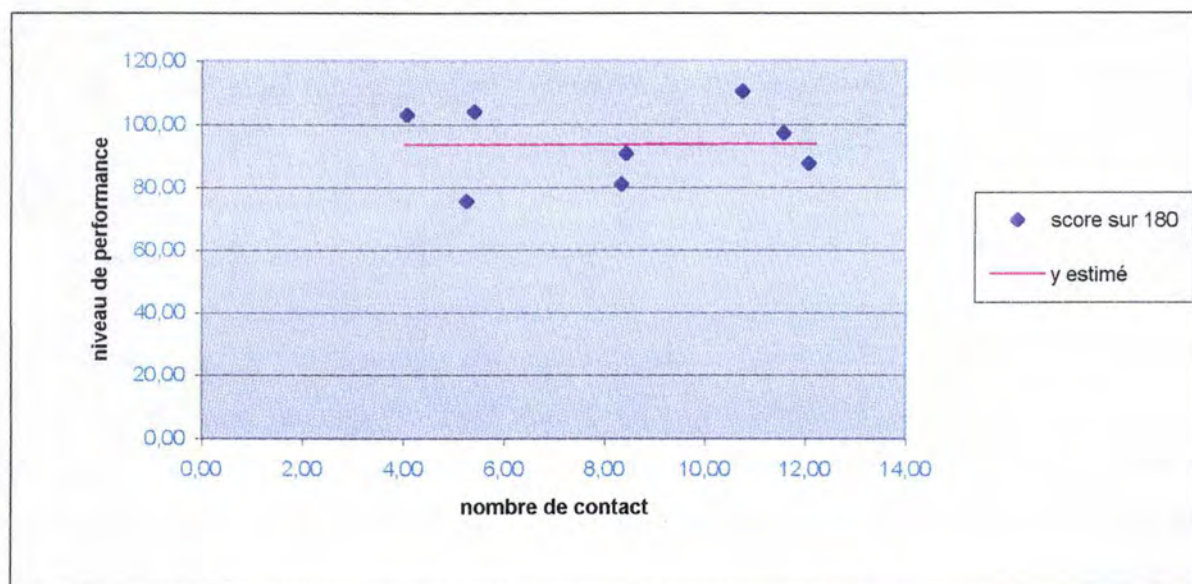
Premièrement, les différents ordres ont été regroupés en six thèmes d'ordres afin de faciliter le traitement statistique. Le premier thème regroupe tous les ordres de position (pos) c'est à dire « assis », « debout », « couché », « dis bonjour », « au pied » et « genoux ». Le second thème englobe tous les ordres de mouvement (mvt) c'est à dire « on y va », « viens », « recul », « devant », « en main », « voet », « doucement » et « roule ». Le troisième thème comprend tous les ordres se rapportant à une hauteur (monte) c'est à dire « monte », « up », « descend » et « voiture ». Le quatrième thème correspond aux ordres de rapport d'objet (obj) c'est à dire « apporte... », « cherche apporte... », « af » et « lâche ». Le cinquième thème englobe les ordres d'ouverture (ouv) c'est à dire « tire » et « ferme ». Le sixième thème reprend tous les ordres qui n'ont pas pu être placés dans les autres thèmes. Nous y retrouvons des ordres tels que « aboie », « pas bouger », « attend » et « silence ». Les ordres « donne » et « c'est fini » ne sont pas pris en considération car ils signalent la levée d'un ordre. Leur niveau de réponses est, donc, pratiquement toujours maximum et donc pourrait biaiser les résultats. Ces catégories ne seront pas directement visualisable dans ce chapitre mais elles

Tableau 1.4.1: table reprenant le nombre de contact et le niveau de performance globale (score) de chaque chien pour l'ensemble des observations; résultat utilisés pour la régression:

	nbre contact	score sur 180	y estimé
Gaelly	5,41	103,94	93,55
Gary	8,42	90,74	93,64
Gypsi	11,58	97,10	93,74
Xena	10,75	110,36	93,71
Hélios	12,08	87,61	93,75
Gotcha	5,25	75,52	93,55
Gretta	4,08	102,93	93,51
Gallia	8,33	80,88	93,64
moyenne	8,24	93,64	

Remq: le nombre de contact est comptabilisé sur 30 observations càd sur 15 min

Figure 1.4.1: graphe reprenant la regression



seront utilisées ultérieurement. Les résultats hebdomadaires se rapportant directement à ces différentes catégories sont repris dans l'annexe 6.

Deuxièmement, les différents types de réponses ont été comptabilisés dans les différents thèmes. Afin d'obtenir une analyse plus quantitative, un score a été attribué à chaque type de réponses. La réponse de type correcte (C0) obtient une cote de 3.00. La réponse avec un temps de réaction avant la réalisation de la tâche (C1) obtient une cote de 2.00. La réponse avec répétition de l'ordre (C2) obtient une cote de 1.00. La réponse incomplète (Ic) obtient une valeur nulle. La cote de -1.00 est attribuée aux réponses erronées. La réponse négative reçoit une cote de - 2.00. Ensuite, les valeurs obtenues pour les différents niveaux de réponses sont additionnés afin d'obtenir un score globale par thème et pour chaque individu.

Ensuite, les différents scores sont additionnés afin d'obtenir un score globale (cf annexe 7).

Un tableau permet de visualiser le niveau de performance globale de chaque individus et le niveau global de sociabilité de chaque chiens. Les résultats ne tiennent, donc, pas compte des différents thèmes d'ordres.

B. Calculs :

Le niveau de performance (résultats tirés du tableau de l'annexe 6) est calculé globalement pour chaque chien c'est à dire que les niveaux de réponses pour chaque thème d'ordre sont additionnés afin d'obtenir un score globale pour chaque semaine d'observation. Ensuite, les scores sont additionnés pour l'ensemble des semaines d'observations. Ensuite, le résultat est divisé par le nombre de séances réalisées.

Le niveau de sociabilité est définis par le nombre de contacts qu'ils soient de domination, de soumission ou autre (le nombre de contacts global est repris du tableau 1.3.1.).

C. Résultats :

Dans notre régression, nous voulions montrer que le niveau de performance évoluait en fonction du nombre de contact. En effet, nous avons considéré le nombre de contact comme l'abscisse (x) et le niveau de performance comme l'ordonnée.

Nous obtenons une somme des produits des écarts de 15.08. La somme des carrés des écarts est quant à elle de 531.97. Ces deux valeurs nous permettent de calculer la pente (b) de notre droite de régression. En suite, nous avons estimé un niveau de performance (y) en fonction de l'équation trouvée.

Nous obtenons un r^2 (0.026) proche de zéro. Or d'après la théorie (Depiereux E.,1999 ; Lellouch J. et Lazar P.,1974), plus le r^2 est faible moins il y a de relation possible. Nous n'avons donc pas pu démontrer l'existence d'une relation entre le niveau de performance et le niveau de sociabilité.

D. Conclusion :

Dans ce cas, nous ne pouvons montrer aucune relation. Le niveau de performance et le niveau de sociabilité (aux membres de l'espèce canine) serait des facteurs indépendants. Cependant, une relation entre ces deux variables pourrait néanmoins exister mais il ne nous a pas été possible de la démontrer.

Tableau et figure 2.1.1: table et graphique reprenant les différents niveaux de Réponses de Gaelly pour l'ensemble des séances faites avec l'éducatrice 1:

nombre de séance:6

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	2,33	2,42	0,43	0,29	0,15	0,56
C1/10 ordres	0,49	0,17	0,08	0,20	0,08	0,13
C2/10 ordres	0,43	0,53	0,05	0,29	0,05	0,05
Er/10 ordres	0,19	0,00	0,02	0,00	0,04	0,00
N/10 ordres	0,32	0,05	0,02	0,24	0,04	0,28
lc/10 ordres	0,00	0,00	0,04	0,00	0,02	0,00
freq thème	3,77	3,18	0,63	1,02	0,37	1,03

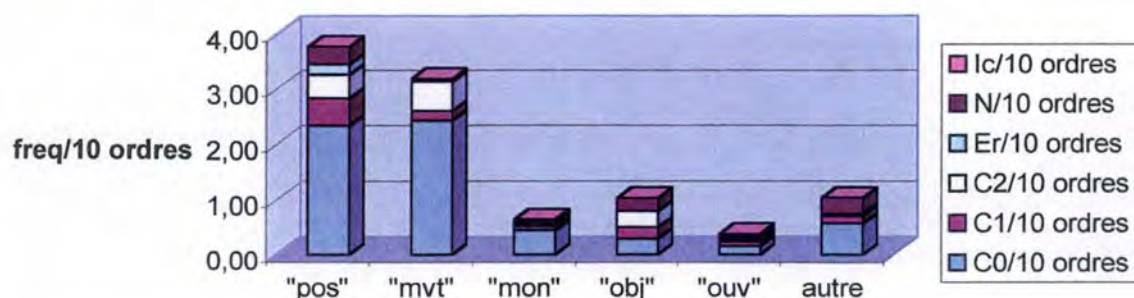
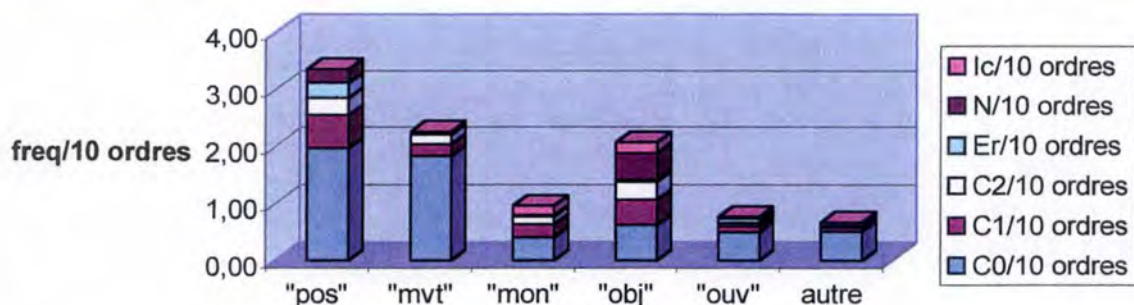


tableau et figure 2.1.2: table et graphe reprenant les différents niveaux de réponses de Gaelly pour l'ensemble des séances faites avec l'éducatrice 2:

nombre de séances:5

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	1,96	1,82	0,41	0,61	0,49	0,50
C1/10 ordres	0,57	0,21	0,22	0,44	0,10	0,07
C2/10 ordres	0,31	0,16	0,14	0,32	0,06	0,02
Er/10 ordres	0,27	0,01	0,00	0,03	0,07	0,02
N/10 ordres	0,24	0,04	0,02	0,46	0,04	0,06
lc/10 ordres	0,00	0,00	0,17	0,19	0,00	0,00
freq thème	3,35	2,24	0,95	2,05	0,76	0,67



2. Résultats concernant les relations homme-animal :

2.1. Comparaison du niveau de performance des canidé en fonction de l'éducatrice :

A. Introduction :

Dans ce point seront présentées des comparaisons du niveau de performance de chaque individu de notre échantillon en fonction de l'éducatrice avec laquelle il travaille. En effet, notre hypothèse reposait sur le fait que chaque relation homme-animal est unique et donc que l'apparence physique ainsi que la sonorité vocale de l'éducatrice pouvaient influencer les performances accomplies par le chien. L'analyse des résultats se fera d'un point de vue purement descriptif.

Dans les comparaisons traitées, les différents niveaux de réponses ont été comptabilisés pour les six catégories d'ordres (cf introduction du point 1.4 et résultats tirés de l'annexe 6) sur l'ensemble des séances effectuées par chacune des éducatrices et ceci a été réalisé pour les différents individus composant notre échantillon.

B. Calculs :

Les fréquences des niveaux de réponses pour chaque thème (fréquences calculées dans l'annexe 7) sont additionnées sur l'ensemble des séances faites avec une éducatrice. Les résultats obtenus sont, alors, divisés par le nombre de séances réalisé avec l'éducatrice afin d'obtenir des fréquences comparables.

Remq : Les séances ayant été données par les deux éducatrices en même temps ne sont pas prises en considération.

tableau et figure 2.1.3: table et graphe reprenant les différents niveaux de réponses de Gary sur l'ensemble des séances faite avec l'éducatrice 1:

nombre de séances:6

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	1,60	1,55	0,13	0,38	0,26	0,53
C1/10 ordres	0,49	0,19	0,03	0,40	0,13	0,26
C2/10 ordres	0,27	0,36	0,02	0,41	0,22	0,18
Er/10 ordres	0,22	0,01	0,00	0,05	0,10	0,04
N/10 ordres	0,24	0,27	0,02	0,70	0,05	0,88
lc/10 ordres	0,00	0,00	0,01	0,02	0,00	0,00
freq thème	2,82	2,37	0,21	1,96	0,76	1,88

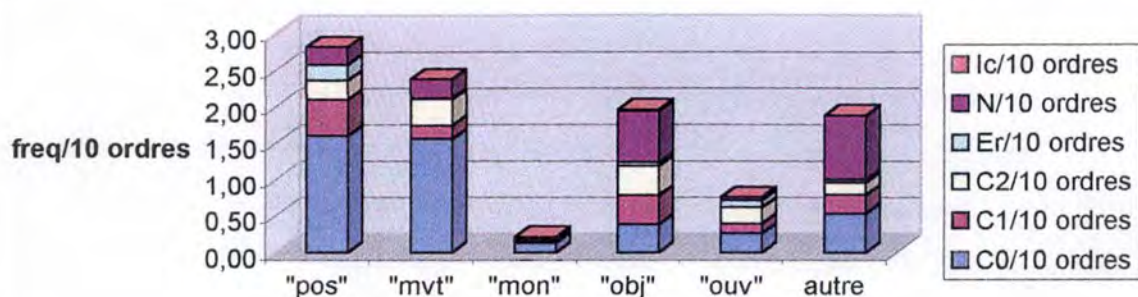
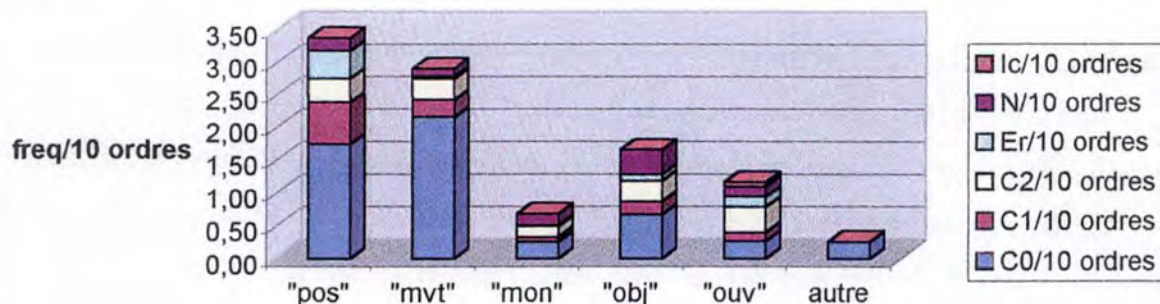


Tableau et figure 2.1.4: table et graphe reprenant les différents niveaux de réponses de Gary sur l'ensemble des séances faite avec l'éducatrice 2:

nombre de séances:6

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	1,74	2,15	0,25	0,66	0,26	0,25
C1/10 ordres	0,65	0,27	0,07	0,19	0,13	0,00
C2/10 ordres	0,37	0,33	0,16	0,33	0,39	0,00
Er/10 ordres	0,43	0,04	0,02	0,09	0,16	0,00
N/10 ordres	0,20	0,12	0,18	0,38	0,15	0,00
lc/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,00	0,07	0,00
freq thème	3,38	2,91	0,67	1,65	1,16	0,25



C. Comparaison du niveau de réponse des canidés de notre échantillon en fonction de l'éducatrice :

1. Gaelly :

Niveau de réponse avec l'éducatrice 1 (tableau et figure 2.1.1) :

Les ordres de position et de mouvement sont relativement fréquents puisqu'ils sont largement majoritaires. En effet, Les ordres de position (pos) représentent 38 % de la globalité des ordres donnés et les ordres de mouvement, quant à eux, présente une valeur d'approximativement 32%.

Nous pouvons noter que les fréquences des ordres de rapport d'objet et « autre » se situent aux alentours d'une valeur de 1.00. En ce qui concerne la catégorie « ouverture » et la classe des ordres de type « monte », elles présentent des valeurs inférieures à 10%.

Les résultats obtenus pour les réponses correctes sont majoritaires dans les classes de position, de mouvement, de « monte » et dans la catégorie « autre » dont les fréquences sont respectivement de 2.33, 2.42, 0.43 et de 0.56.

Le groupe du rapport d'objet présente, quant à lui, des fréquences équivalentes pour différents types de réponses tels que les réponses correctes (C0), les réponses avec répétitions de l'ordre (C2) et les réponses nulles (N) dont les fréquences respectives sont de 0.29, 0.29 et de 0.2.

Niveau de réponse avec l'éducatrice 2 (tableau et figure 2.1.2) :

Dans le cas présent, les six catégories peuvent être regroupées en deux groupes distincts. D'une part, un premier groupe présente des fréquences supérieures à 2.00. Ce dernier est constitué de trois thèmes d'ordres, les ordres de position (3.35), les ordres de mouvement (2.24) et les ordres de rapport d'objet. D'autre part, un second groupe présente des fréquences inférieures à 1.00. Celui-ci englobe les ordres de type « monte » (0.95), les ordres « d'ouverture » (0.76) et la catégorie « autre » (0.67).

Dans tous les thèmes d'ordres, la réponse de type correcte présente les fréquences, les plus élevées. Quant aux réponses de type incomplètes (Ic), elles ne sont représentées que dans les classes de rapport d'objet et de « monte ».

Tableau et figures 2.1.5: table et graphe des différents niveaux de réponses de Gypsi sur l'ensemble des séances faites avec l'éducatrice 1:

nombre de séances:2

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	2,00	1,90	0,18	0,48	0,18	0,52
C1/10 ordres	0,53	0,49	0,00	0,15	0,00	0,00
C2/10 ordres	0,49	0,57	0,00	0,64	0,00	0,00
Er/10 ordres	0,24	0,05	0,00	0,05	0,00	0,00
N/10 ordres	0,42	0,26	0,00	0,64	0,00	0,07
lc/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,16	0,00	0,00
freq thème	3,67	3,27	0,18	2,10	0,18	0,59

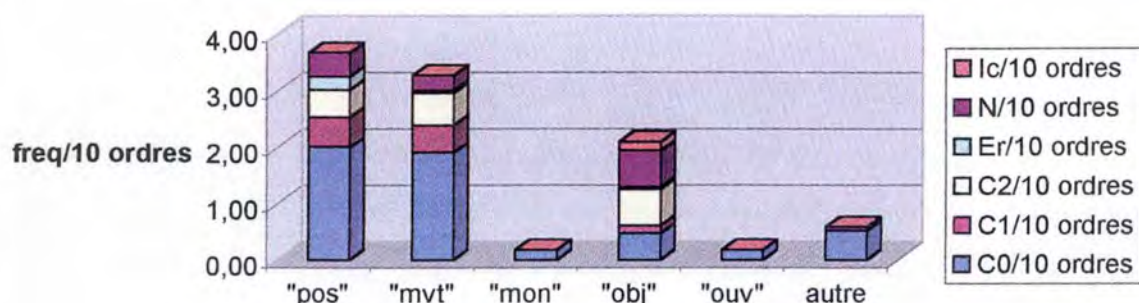
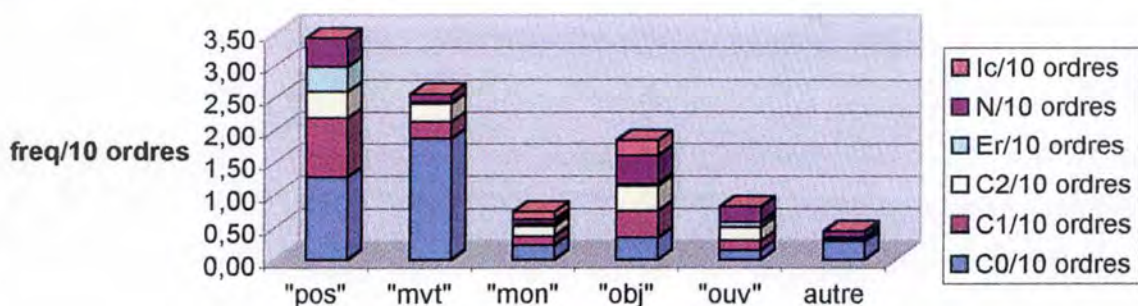


Tableau et figure 2.1.6: table et graphe reprenant les différents niveaux de réponses de Gypsi sur l'ensemble des séances faites avec l'éducatrice 2:

nombre de séances:9

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	1,26	1,87	0,22	0,34	0,15	0,28
C1/10 ordres	0,92	0,26	0,14	0,40	0,14	0,04
C2/10 ordres	0,41	0,28	0,15	0,38	0,21	0,04
Er/10 ordres	0,39	0,02	0,05	0,03	0,07	0,00
N/10 ordres	0,44	0,12	0,05	0,44	0,24	0,08
lc/10 ordres	0,00	0,00	0,12	0,24	0,00	0,00
freq thème	3,43	2,56	0,73	1,84	0,81	0,44



Comparaison entre les deux éducatrices :

Gaelly présente des profils de niveaux de réponses semblables pour les deux éducatrices. La différence, la plus importante, se situe au niveau des ordres du rapport d'objet. En effet, les résultats, obtenus lorsque le chien travail avec l'éducatrice 2, pour ce type d'ordre est deux fois plus élevée que les valeurs observées lorsque la séance de travail est menée par l'éducatrice 1.

Nous pouvons, également, noter que les fréquences pour les réponses avec répétitions de l'ordre (C2) sont supérieures lorsque le chien est éduqué par l'éducatrice 1.

Nous pouvons dire que Gaelly travaille de manière similaire avec les deux éducatrices. Ce chien ne montre donc pas de préférence pour une éducatrice en particulier.

2. Gary :

Niveau de réponse avec l'éducatrice 1 (tableau et figure 2.1.3) :

Dans le cas présent, nous pouvons, également, répartir les six catégories d'ordres en trois groupes distincts. Le premier groupe composé des ordres de position et des ordres de mouvement présente des valeurs supérieures à 25% de l'ensemble des ordres donnés. Ensuite, un second groupe composé des ordres de rapport d'objet (1.96) et des ordres de la catégorie « autre » (1.88) peut être mis en évidence. Ce dernier présente des fréquences situées entre 1.50 et 2.00. Enfin, un troisième groupe présente des fréquences inférieures à 1.00. Celui-ci est constitué par les ordres « d'ouverture » (0.76) et par les ordres de « monte » (0.21).

Les fréquences obtenus pour les réponses correctes (C0) sont majoritaires dans les catégories de position (1.60), de mouvement (1.55), de « monte » (0.13) et « d'ouverture » (0.26). En ce qui concerne la fréquence des réponses nulles (N), nous pouvons noter qu'elle est prépondérante dans le rapport d'objet et dans la catégorie « autre ».

Niveau de performance avec l'éducatrice 2 (tableau et figure 2.1.4) :

Comme précédemment, les six thèmes d'ordres peuvent être regroupés en trois groupes. Les valeurs obtenues par le premier groupe composé des ordres de position et de mouvement sont supérieures à 25%. En effet, les ordres de position représentent 34% de tous les ordres donnés tandis que les ordres de mouvement représentent 29%. Nous avons mis en évidence un second groupe dont les fréquences varient entre 1.00 et 2.00. Ce groupe comprend les ordres du rapport d'objet et les ordres « d'ouverture ». Le troisième groupe

tableau et figure 2.1.7: table et graphe reprenant les différents niveaux de réponses de Xena sur l'ensemble des séances faite avec l'éducatrice 1:

nombre de séances:4

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	2,26	2,30	0,19	0,38	0,32	0,35
C1/10 ordres	0,67	0,37	0,05	0,40	0,09	0,03
C2/10 ordres	0,28	0,32	0,04	0,61	0,05	0,00
Er/10 ordres	0,25	0,09	0,02	0,02	0,11	0,00
N/10 ordres	0,18	0,09	0,04	0,34	0,01	0,10
Ic/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,07	0,00	0,00
freq thème	3,63	3,17	0,34	1,82	0,58	0,48

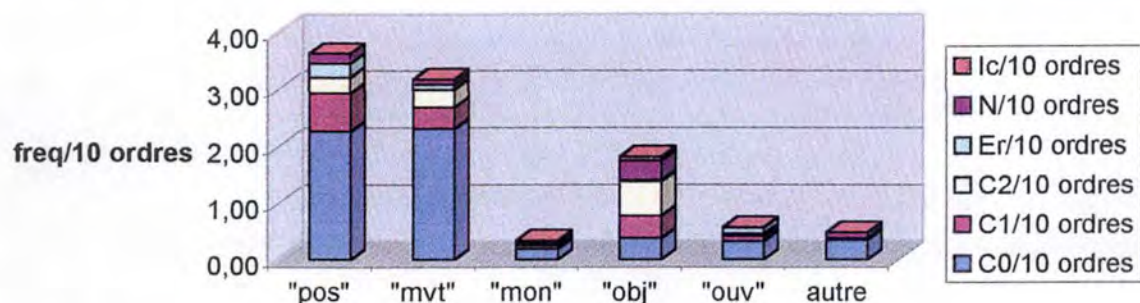
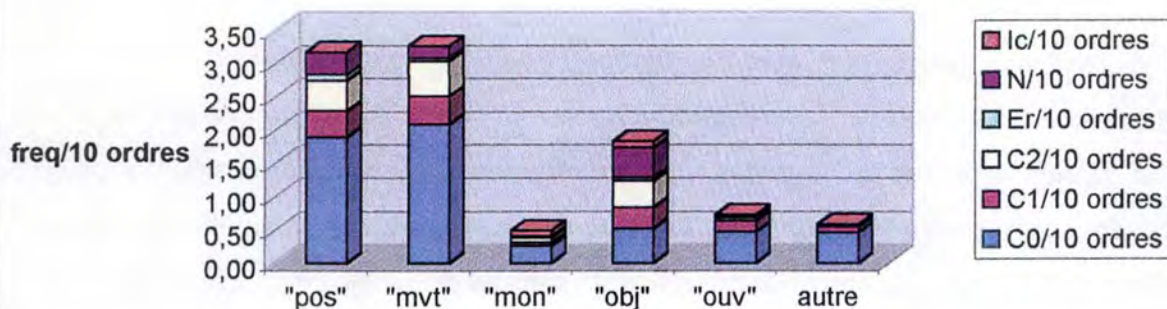


Tableau et figure 2.1.8: table et graphe reprenant les différents niveaux de réponses de Xena sur l'ensemble des séances faite avec l'éducatrice 2:

nombre de séances:6

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	1,89	2,08	0,26	0,52	0,47	0,46
C1/10 ordres	0,39	0,42	0,05	0,31	0,16	0,08
C2/10 ordres	0,46	0,54	0,08	0,40	0,06	0,01
Er/10 ordres	0,09	0,04	0,01	0,05	0,01	0,00
N/10 ordres	0,34	0,19	0,01	0,45	0,03	0,03
Ic/10 ordres	0,00	0,00	0,09	0,10	0,00	0,00
freq thème	3,17	3,27	0,49	1,83	0,73	0,59



constitué des ordres de « monte » (0.67) et de la catégorie « autre » (0.25), quant à lui présente des valeurs inférieures à 1.00.

Dans toutes les classes d'ordres, nous pouvons observer que la fréquence des réponses correctes est majoritaire. Cependant, la catégorie « ouverture » fait exception car, dans cette classe, la fréquence des réponses avec répétition de l'ordre (C2) est prédominante.

Comparaison entre les deux éducatrices :

Les ordres de position et de mouvement ont des fréquences semblables pour les deux éducatrices. De plus, les niveaux de réponses obtenus pour ces deux catégories présentent des profils similaires pour les deux éducatrices.

Néanmoins, nous pouvons remarquer que les différents thèmes d'ordres ne sont pas demandés avec la même fréquence chez les deux éducatrices. Par exemple, Gary obtient des fréquences deux fois supérieures pour le rapport d'objet et la catégorie « autre » lorsqu'il est éduqué par l'éducatrice 1.

Il est, donc assez complexe de mettre en évidence une différence de niveau de réponses entre les deux éducatrices. Néanmoins, ce chien semble avoir une préférence pour l'éducatrice 1. En effet, le taux de réponse correcte (C0) est en général supérieur avec l'éducatrice 1.

3. Gypsi :

Niveau de réponse avec l'éducatrice 1 (tableau et figure 2.1.5) :

Dans le cas de ce chien, nous pouvons observer que les catégories des ordres de mouvement et des ordres de position ont des fréquences globales proches. En effet, ces deux types d'ordres représentent approximativement 35% chacun de l'entière des ordres demandés. De plus, les différents niveaux de réponses sont émis de manière similaire dans ces deux catégories.

En ce qui concerne les classes « d'ouverture » et de « monte », celles-ci présentent des fréquences globales, très faibles et semblables (0.18).

Le rapport d'objet, quant à lui est majoritairement représenté par les réponses nulles (0.64).

Nous pouvons, également noter que la fréquence des réponses correctes est majoritaire dans toutes les catégories, exception faite du rapport d'objet.

Tableau et figure 2.1.9: table et graphe reprenant les différents niveaux de réponses de Hélios sur l'ensemble des séances faite avec l'éducatrice 1:

nombre de séances:4

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	1,08	1,34	0,41	0,57	0,22	0,45
C1/10 ordres	0,83	0,33	0,07	0,13	0,06	0,05
C2/10 ordres	0,36	3,22	0,05	1,10	0,09	0,00
Er/10 ordres	0,17	0,01	0,03	0,00	0,08	0,02
N/10 ordres	0,39	0,27	0,01	0,47	0,09	0,17
Ic/10 ordres	0,00	0,00	0,01	0,41	0,16	0,00
freq thème	2,82	5,16	0,58	2,67	0,70	0,69

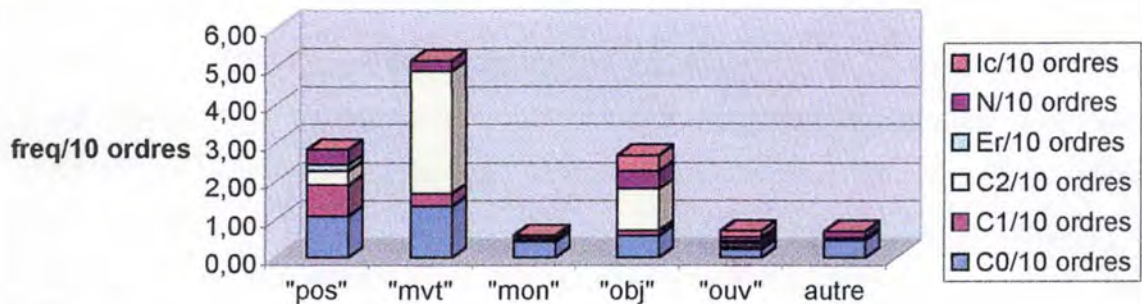
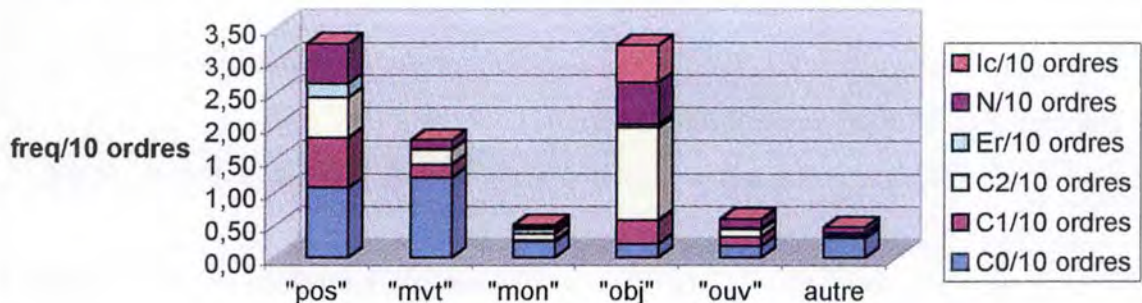


Tableau et figure 2.1.10: table et graphe reprenant les différents niveaux de réponses de Hélios sur l'ensemble des séances faite avec l'éducatrice 2:

nombre de séances:6

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	1,06	1,23	0,24	0,21	0,18	0,30
C1/10 ordres	0,76	0,20	0,03	0,37	0,14	0,04
C2/10 ordres	0,61	0,22	0,09	1,41	0,12	0,03
Er/10 ordres	0,22	0,01	0,07	0,05	0,03	0,01
N/10 ordres	0,61	0,13	0,04	0,64	0,14	0,08
Ic/10 ordres	0,00	0,00	0,02	0,58	0,00	0,00
freq thème	3,26	1,79	0,50	3,24	0,59	0,47



De plus, sur l'ensemble des six thèmes, la fréquence la plus élevée pour les bonnes réponses se retrouve au niveau de la classe des ordres de position (2.00). A l'opposé, la fréquence maximale obtenue pour les réponses de types négatives est observée dans le rapport d'objet (0.64).

Niveau de réponse avec l'éducatrice 2 (tableau et figure 2.1.6) :

Lorsque Gypsi est éduquée par l'éducatrice 2, nous pouvons répartir les six catégories d'ordres en trois groupes. Un premier groupe met en évidence des fréquences supérieures à 2.50. Ce groupe est constitué par les ordres de position et par les ordres de mouvement dont les valeurs respectives sont de 34% et de 26%. La catégorie des ordres du rapport d'objet se démarque des autres types d'ordres, ces derniers représentent 18% de la globalité des ordres donnés. Enfin, le troisième groupe présente des fréquences inférieures à 1.00. Ce groupe est constitué des catégories « d'ouverture », de « monte » et « autre ».

Nous pouvons remarquer que la fréquence des réponses correctes est prédominante dans toutes les catégories d'ordres. De plus, la classe des ordres de mouvement présente la fréquence la plus élevée pour ce type de réponse.

La fréquence maximale pour les performances négatives, quant à elle, se retrouve dans la catégorie des ordres du rapport d'objet.

Comparaison entre les deux éducatrices :

Les six thèmes d'ordres ont des fréquences globales similaires pour les deux éducatrices. Cependant, les ordres de mouvement sont mieux réalisés avec l'éducatrice 2 et les ordres de position ont un niveau de performance supérieur avec l'éducatrice 1.

Les autres thèmes présentent des profils similaires, au point de vue des réponses émises par l'animal, chez les deux éducatrices.

En ce qui concerne les ordres de position et de mouvement, nous pouvons remarquer que ce chien travaille de façon différente avec les deux éducatrices.

4. Xena :

Niveau de réponse avec l'éducatrice 1 (tableau et figure 2.1.7) :

Dans le cas présent, les six thèmes peuvent être répartis en trois groupes. Premièrement, un groupe composé des ordres de position et de mouvement présente des fréquences supérieures à 3.00. En effet, les valeurs observées pour ces deux types d'ordres

Tableau et figure 2.1.11: table et graphe reprenant les différents niveaux de réponses de Gotcha sur l'ensemble des séances faites avec l'éducatrice 1:

nombre de séances:5

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	2,03	1,37	0,17	0,04	0,35	0,46
C1/10 ordres	1,00	0,53	0,04	0,09	0,18	0,14
C2/10 ordres	0,65	0,26	0,04	0,94	0,16	0,00
Er/10 ordres	0,37	0,03	0,00	0,00	0,04	0,00
N/10 ordres	0,27	0,14	0,04	1,04	0,04	0,01
Ic/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,14	0,07	0,00
freq thème	4,32	2,34	0,30	2,24	0,85	0,62

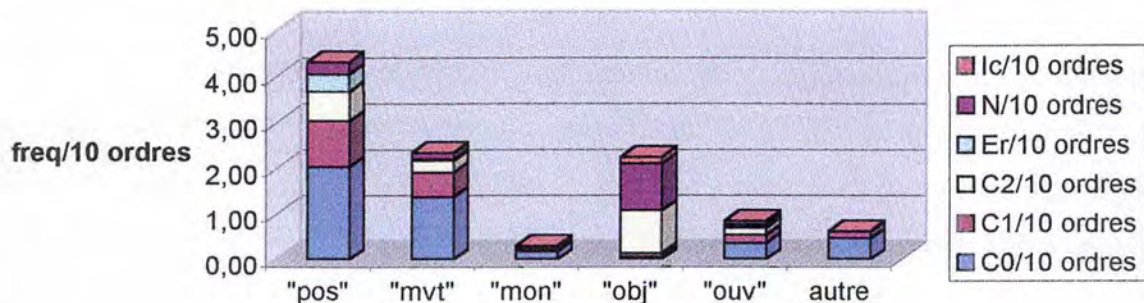
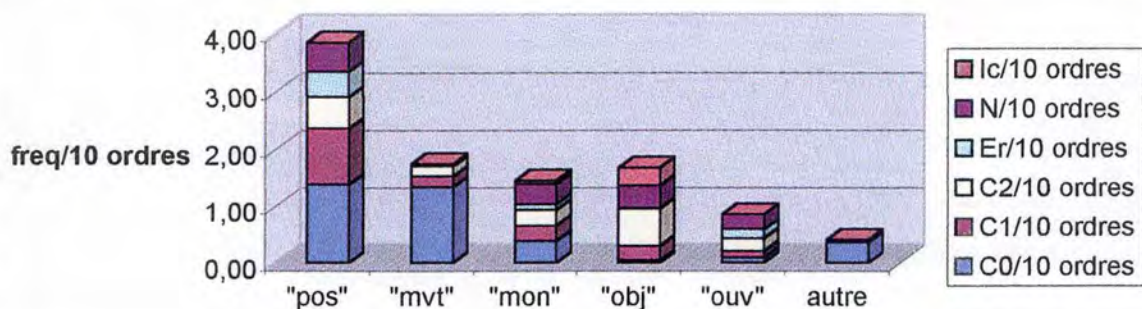


Tableau et figure 2.1.12: table et graphe reprenant les différents niveaux de réponses de Gotcha sur l'ensemble des séances faites avec l'éducatrice 2:

nombre de séances:3

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	1,38	1,34	0,38	0,04	0,09	0,36
C1/10 ordres	0,98	0,18	0,27	0,25	0,12	0,01
C2/10 ordres	0,55	0,18	0,28	0,65	0,22	0,03
Er/10 ordres	0,44	0,00	0,10	0,01	0,16	0,00
N/10 ordres	0,50	0,04	0,37	0,40	0,26	0,00
Ic/10 ordres	0,00	0,00	0,05	0,31	0,00	0,00
freq thème	3,85	1,74	1,45	1,67	0,85	0,40



sont respectivement de 3.63 et de 3.17. La catégorie d'ordres du rapport d'objet se démarque des autres types d'ordre avec une fréquence de 1.82. En ce qui concerne le dernier groupe composé par la classe « d'ouverture » (0.58), la classe de « monte » (0.34) et la classe « autre » (0.48), celui-ci présente des fréquences inférieures à 1.00.

La fréquence des réponses correctes est prédominante dans toutes les catégories, exception faite des ordres relatifs au rapport d'objet où la fréquence la plus élevée est obtenue pour les performances négatives (N).

Niveau de réponse avec l'éducatrice 2 (tableau et figure 2.1.8) :

Nous pouvons observer que les catégories des ordres de position et des ordres de mouvement ont des fréquences proches. Concernant, les classes « d'ouverture », de « monte » et « autre », celles-ci présentent des fréquences situées entre 0.49 et 0.73. le rapport d'objet, quant à lui, a une fréquence de 1.83.

Nous pouvons, aussi, remarquer que la fréquence des réponses correctes est prédominante dans toutes les catégories. De plus, la fréquence la plus élevée pour les réponses correctes est réalisée par les ordres de mouvement.

Comparaison entre les deux éducatrices :

Ce chien présente des profils, très similaires pour les deux éducatrices que se soit au point de vue des fréquences des thèmes, qu'au point de vue des niveaux de performances. Ce chien ne présente, donc, pas de préférence pour une éducatrice en particulier.

5. *Hélios* :

Niveau de réponses avec l'éducatrice 1 (tableau et figure 2.1.9) :

La catégorie des ordres de mouvement présente la fréquence la plus élevée (5.16). Nous pouvons constater que les classes des ordres de position (2.82) et des ordres de rapport d'objet (2.67) ont des fréquences globales assez proches.

En ce qui concerne la fréquence des réponses correctes, celle-ci est prédominante dans les catégories de position, de « monte », « d'ouverture » et « autre ». Par contre, les catégories des ordres du rapport d'objet, des ordres mouvement sont représenté majoritairement par les réponses avec répétition de l'ordre (C2).

Tableau et figure 2.1.13: table et graphe reprenant les différents niveaux de réponses de Gretta sur l'ensemble des séances faites avec l'éducatrice 1:

nombre de séances:4

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	2,27	2,79	0,39	0,61	0,35	0,53
C1/10 ordres	0,60	0,52	0,07	0,25	0,10	0,04
C2/10 ordres	0,26	0,16	0,05	0,10	0,09	0,00
Er/10 ordres	0,43	0,09	0,00	0,01	0,12	0,00
N/10 ordres	0,15	0,14	0,03	0,14	0,10	0,09
lc/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,15	0,00	0,00
freq thème	3,72	3,69	0,54	1,25	0,76	0,66

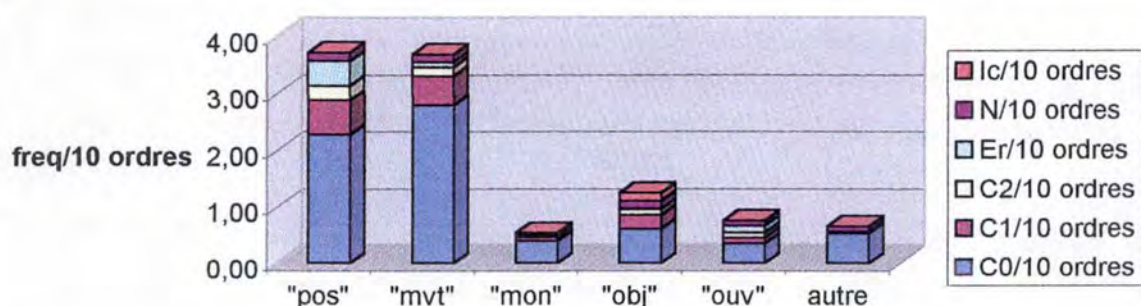
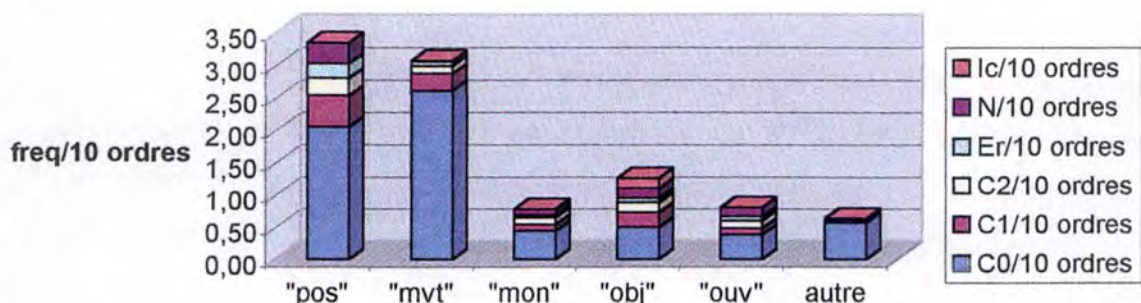


Tableau et figure 2.1.14: table et graphe reprenant les différents niveaux de réponses de Gretta sur l'ensembl des séances faites avec l'éducatrice 2:

nombre de séances:7

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	2,06	2,62	0,44	0,50	0,38	0,57
C1/10 ordres	0,48	0,26	0,10	0,22	0,10	0,01
C2/10 ordres	0,27	0,13	0,11	0,16	0,12	0,00
Er/10 ordres	0,23	0,07	0,04	0,07	0,07	0,02
N/10 ordres	0,32	0,01	0,08	0,15	0,14	0,03
lc/10 ordres	0,00	0,00	0,01	0,16	0,00	0,00
freq thème	3,35	3,08	0,78	1,27	0,81	0,63



La fréquence la plus élevée pour les réponses correctes est réalisée par les ordres de mouvement. Cependant, il faut signaler que la fréquence globale des réponses correctes est assez faible pour ce chien lorsqu'il est éduqué par l'éducatrice 1.

Niveau de réponse avec l'éducatrice 2 (tableau et figure 2.1.10) :

Nous pouvons observer que les ordres de position et les ordres de rapport d'objet ont des fréquences très proches. En effet, les valeurs obtenues pour ces deux classes d'ordres sont respectivement de 3.26 et de 3.24. Concernant les fréquences des catégories « monte », « ouverture » et « autres », celles-ci se situent entre 0.58 et 0.69.

La fréquence des réponses optimales est prédominante dans toutes les catégories d'ordres, exception faite des ordres du rapport d'objet où les réponses avec répétition de l'ordres sont majoritaires (1.41). De plus, la classe des ordres de mouvement présente la fréquence la plus élevée pour les réponses correctes.

Comparaison entre les deux éducatrices :

Le niveau de performance globale est supérieur lorsque le chien est entraîné par l'éducatrice 2. Par contre, pour le rapport d'objet la tendance est inverse c'est à dire que la fréquence des réponses correctes est supérieure avec l'éducatrice 1.

Nous pouvons donc dire que les fréquences obtenues pour les différents thèmes d'ordres diffèrent d'une éducatrice à l'autre. Cependant, ce chien semble mieux travailler lorsqu'il est guidé par l'éducatrice 2.

6. Gotcha :

Niveau de réponse avec l'éducatrice 1 (tableau et figure 2.1.11) :

Dans le cas présent, les ordres de position ont obtenu la valeur la plus élevée. En effet, cette catégorie d'ordres représente 43% de tous les ordres donnés. Nous pouvons, également, constater que les catégories de mouvement (2.34) et de rapport d'objet (2.24) présentent des fréquences proches. Enfin, les fréquences des classes de « monte », « d'ouverture » et « autres » varient entre 0.30 et 0.85.

La fréquence des réponses correctes est prédominante dans toutes les catégories, si nous excluons la catégorie du rapport d'objet où la fréquence des réponses négatives est majoritaire. De plus, la fréquence la plus élevée pour les performances correctes est émise par

Tableau et figure 2.1.15: table et graphe reprenant les différents niveaux de réponses de Gallia sur l'ensemble des séances faite avec l'éducatrice 1:

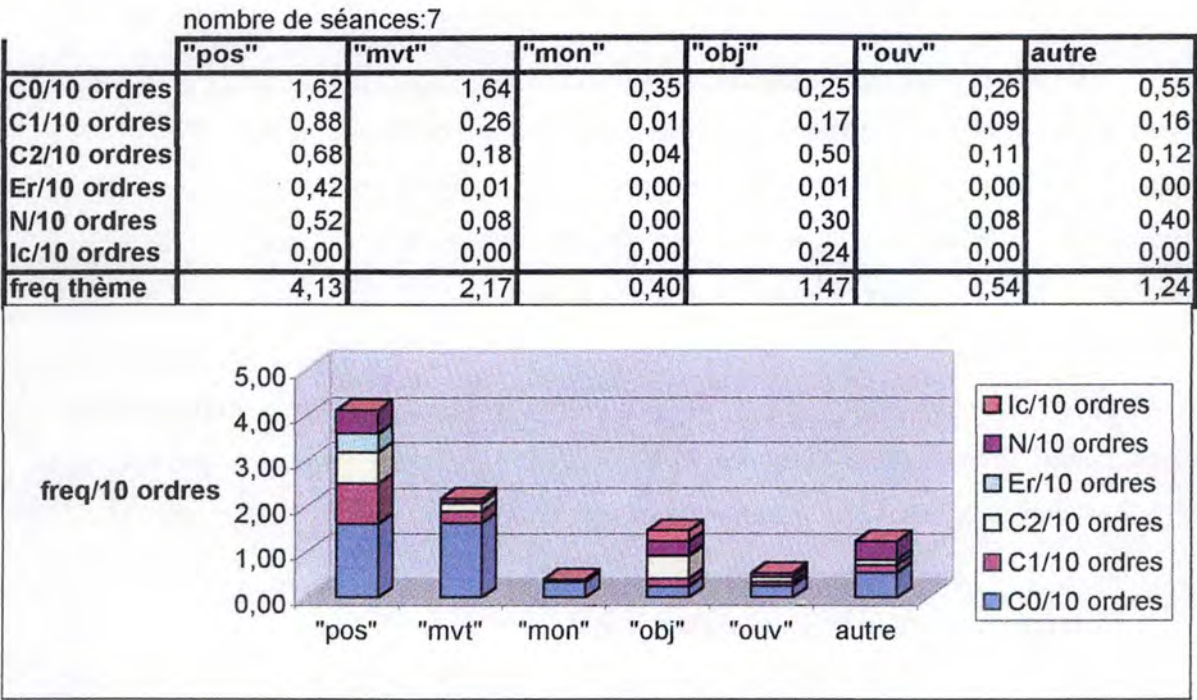
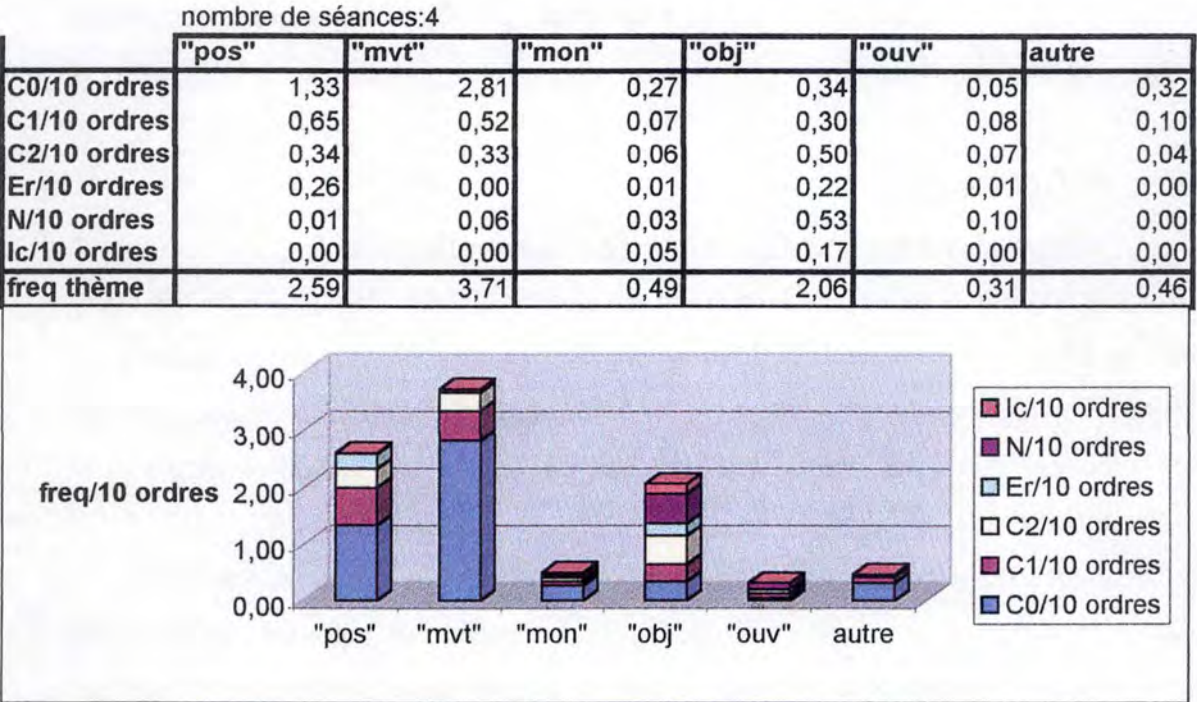


Tableau et figure 2.1.16: table et graphe reprenant les différents niveaux de réponses de Gallia sur l'ensemble des séances faite avec l'éducatrice 2:



les ordres de position. A l'opposé, la fréquence, la plus élevée, pour les performances négatives est réalisée par le rapport d'objet.

Niveau de réponses avec l'éducatrice 2 (tableau et figure 2.1.12) :

Lorsque ce chien est éduqué par l'éducatrice 2, nous pouvons constater que les six thèmes d'ordres ont des fréquences assez proches, si nous excluons les ordres de position (3.83) et la catégorie « autre » (0.40) qui représentent les deux valeurs extrêmes.

Concernant la fréquence des réponses correctes, celle-ci est majoritaire dans toutes les catégories, sauf dans le rapport d'objet où la performance optimale n'est pas émise. De plus, la fréquence maximale obtenue pour les réponses correctes est réalisée par les ordres de position.

Comparaison entre les deux éducatrices:

Nous pouvons constater que le niveau de performance globale est supérieur lorsque cet individu est entraîné par l'éducatrice 1. Nous pouvons, aussi, remarquer que les fréquences pour les différents thèmes d'ordres varient d'une éducatrice à l'autre. D'hors et déjà nous pouvons dire qu'il semble que les deux éducatrices ne travaillent pas le chien de la même façon.

Les fréquences pour les différents thèmes semble plus homogènes pour l'éducatrice 2 que pour l'éducatrice 1. Néanmoins, ce chien semble mieux travailler lorsque l'apprentissage est mené par l'éducatrice 1.

7. *Gretta* :

Niveau de réponse avec l'éducatrice 1(tableau et figure 2.1.13) :

Dans le cas présent, nous pouvons répartir les six thèmes d'ordres en deux groupes. D'une part, un premier groupe composé des ordres de position (3.72) et des ordres de mouvement (3.69) présente des fréquences supérieures à 3.50. D'autre part, Les fréquences du second groupe varient entre 1.25 et 0.54. Ce dernier est composé par les quatre thèmes restant.

Nous pouvons constater que la fréquence des réponses correctes est prédominante dans toutes les classes d'ordres, avec une fréquence maximale de 2.79 pour la classe des ordres de mouvement.

Niveau de réponse avec l'éducatrice 2 (tableau et figure 2.1.14) :

Les thèmes de position et de mouvement ont des fréquences assez proches. En effet, leurs fréquences sont respectivement de 3.35 et de 3.08. En ce qui concerne les quatre autres classes d'ordres, celles-ci présentent des fréquences qui se situent entre 0.63 et 1.27.

La fréquence des réponses correctes est, également, prédominante dans toutes les catégories d'ordres, avec un maximum atteint dans les ordres de mouvement (2.62).

Comparaison entre les deux éducatrices :

Ce chien présente des profils, très similaires avec les deux éducatrices que se soit au point de vue des fréquences des thèmes d'ordres qu'au point de vue du niveau de performance.

Nous pouvons donc dire que ce chien travaille de façon équivalente avec les deux éducatrices. De plus, les éducatrices semblent utiliser la même méthodologie de travail pour ce canidé.

8. Gallia :

Niveau de réponse avec l'éducatrice 1 (tableau et figure 2.1.15) :

Les six thèmes d'ordres peuvent être répartis en trois groupes distincts. Premièrement, la classe des ordres de position se démarque des autres types d'ordres avec une fréquence de 4.13. Ensuite, un second groupe obtient des valeurs situées entre 2.17 et 1.24. Ce groupe est constitué par les catégories de mouvement (2.17), de rapport d'objet (1.47) et par la classe « autre » (1.24). Un dernier groupe composé les classes de « monte » (0.40) et « d'ouverture » (0.54) présente des fréquences inférieures à 1.00.

La fréquence des réponses correctes, quant à elle est prédominante dans tous les thèmes d'ordres, exception faite des ordres du rapport d'objet où la fréquence des réponses avec répétitions de l'ordre (C2) est majoritaire.

Niveau de réponse avec l'éducatrice 2 (tableau et figure 2.1.16) :

Ici également nous pouvons répartir les six catégories d'ordres en trois groupes. Premièrement, nous retrouvons la classe des ordres de mouvement dont la fréquence est de 3.71. Ensuite, le second groupe composé par les ordres de position et les ordres de rapport

d'objet présente des fréquences situées entre 2.00 et 2.60. Enfin, les fréquences du troisième groupe varient entre 0.31 et 0.49.

Nous pouvons constater que la fréquence des réponses correctes est prédominante dans toutes les catégories, à l'exception de la classe du rapport d'objet et de la classe « d'ouverture » où la fréquence des réponses négative est majoritaire.

Comparaison entre les deux éducatrices :

Les fréquences obtenues pour les six catégories d'ordres diffèrent d'une éducatrice à l'autre. Nous pouvons, donc, dire que leur méthode de travail, pour ce chien, n'est pas la même.

De plus, les niveaux de réponses diffèrent, également, entre les éducatrices. Cependant, la mise en évidence d'un niveau de réponse supérieure pour l'une ou l'autre éducatrice s'est avéré impossible à visualisable.

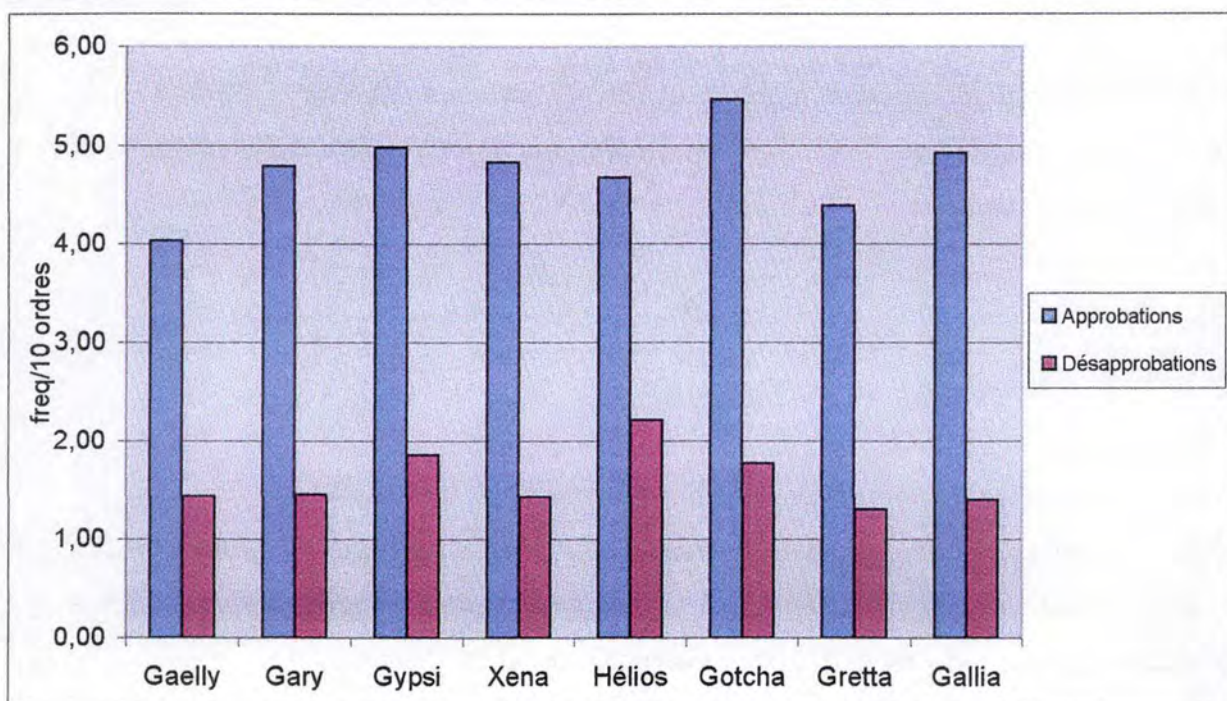
D. Conclusion :

Nous pouvons, donc, regrouper nos huit chiens en quatre groupes distincts :

- Le premier groupe comprend les individus qui travaillent de façon similaire avec les deux éducatrice et pour lesquels les deux dresseurs mettent en place le même schéma de travail. Ce groupe est constitué de Gretta, Gaelly et de Xena.
- Ensuite, nous retrouvons Gotcha qui a un niveau de réponses globalement supérieur avec l'éducatrice 1. En effet, Gotcha est le seul individu présentant cette caractéristique. De plus, la méthodologie de travail des éducatrices est différent.
- Puis, nous retrouvons Hélios qui a un niveau de réponse supérieur avec l'éducatrice 2. En effet, Hélios est le seul individu présentant cette caractéristique. De plus, la méthode de travail diffère d'une éducatrice à l'autre.
- Enfin, le dernier groupe comprend les individus pour qui la méthode de travail diffère d'une éducatrice à l'autre et pour lesquels l'établissement d'une préférence ou d'une équivalence, au point de vue des éducatrices, s'avère impossible. Nous retrouvons, donc, Gypsi, Gary et Gallia dans ce dernier groupe.

Tableau et figure 2.2.1: table et graphe reprenant le niveau de performance et la quantité d'approbations-désapprobations pour chaque chien sur l'ensemble des observations:

	Approbations	Désapprobations	score sur 180
Gaelly	4,04	1,44	103,93
Gary	4,79	1,46	90,74
Gypsi	4,98	1,86	97,10
Xena	4,83	1,43	110,36
Hélios	4,68	2,21	87,61
Gotcha	5,47	1,77	75,52
Gretta	4,40	1,30	102,93
Gallia	4,93	1,40	80,88



2.2. Comparaison des renforcements émis par les deux éducatrices pour les différents individus de notre échantillon :

A. Introduction :

Dans ce point seront présenté des comparaisons des renforcements négatifs et des renforcements positifs. Cette comparaison, va nous permettre de voir si les éducatrices utilisent la même méthode de travail. De plus, cela devrait nous permettre de voir si les éducatrices se comportent de façon similaire avec tous les chiens. L'analyse des résultats se fera uniquement d'un point de vue descriptif.

Ce point sera subdivisé en deux parties. La première partie exposera une comparaison des renforcements reçus par les différents individus de notre échantillon sur l'ensemble des séances d'observation. La seconde partie présentera une comparaison des renforcements émis par les deux éducatrices.

Les résultats des différentes comparaisons seront visualiser par des tableaux et des figures.

B. Comparaison des renforcements reçus par les différents individus de notre échantillon :

1. Introduction :

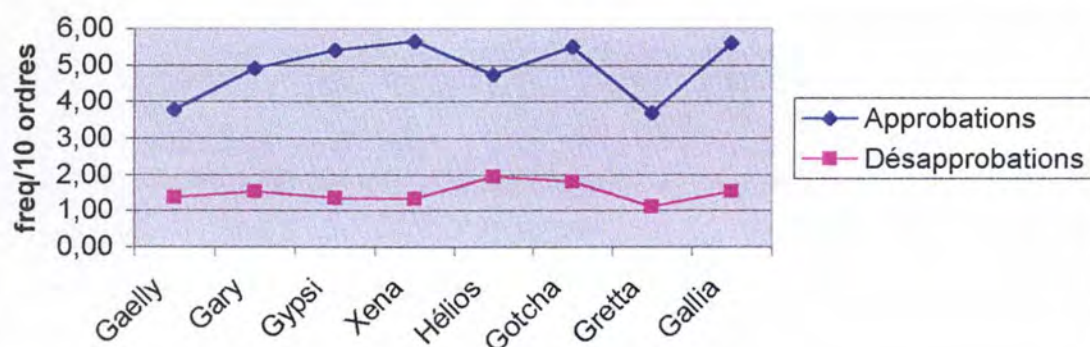
Les renforcements de type négatif et de type positif reçus sont comparés entre les individus de notre groupe d'échantillonnage pour l'ensemble des douze semaines d'observations. Cela devrait nous permettre de mieux visualiser les différences existant entre nos canidés, au point de vue de la relation inter-spécifique qui se crée entre eux et les éducatrices.

2. Calculs :

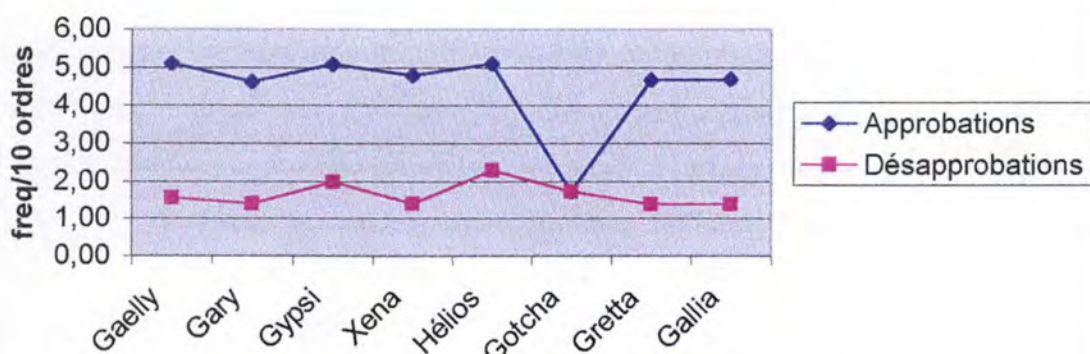
Les renforcements positifs et négatifs sont comptabilisés pour chaque séance. Les deux résultats obtenus sont divisé par le nombre total d'ordres donnés. Ensuite, les valeurs calculées sont multipliées par dix afin d'obtenir des fréquences de renforcements sur dix. Les valeurs sont, alors, additionnées pour l'ensemble des séances d'observations effectuées. Pour

Tableaux et figures 2.2.2: tables et graphes reprenant les fréquences des renforcements positifs et négatifs effectuées par les deux éducatrices sur l'ensemble des observations:

		Approbations	Désapprobations
Educatrice 1	Gaelly	3,78	1,37
	Gary	4,91	1,53
	Gypsi	5,41	1,35
	Xena	5,65	1,34
	Hélios	4,74	1,94
	Gotcha	5,49	1,80
	Gretta	3,69	1,10
	Gallia	5,60	1,52



		Approbations	Désapprobations
Educatrice 2	Gaelly	5,09	1,55
	Gary	4,61	1,39
	Gypsi	5,07	1,97
	Xena	4,79	1,40
	Hélios	5,09	2,29
	Gotcha	1,72	1,72
	Gretta	4,66	1,38
	Gallia	4,69	1,38



Gretta, la valeur est divisée par onze car elle a été absente lors d'une séance. Pour Gotcha, la valeur est divisée par huit car elle est restée absente durant quatre semaines.

3. Comparaison des renforcements (tableau et figure 2.2.1) :

Les fréquences observées pour les renforcements de type positif sont très similaires. Les fréquences des renforcements positifs varient entre 4.04 et 5.47.

Les fréquences obtenues pour les renforcements négatifs sont très proches les unes des autres. Mais, il y a une exception, Hélios a une fréquence pratiquement deux fois supérieure à ses congénères pour les renforcements négatifs.

Les fréquences des renforcements positifs obtenus par les individus de notre échantillon sont plus ou moins trois fois supérieures aux fréquences obtenues par ces mêmes individus pour les renforcements négatifs. Hélios fait exception à cette constatation.

Les chiens semblent recevoir le même nombre de renforcements positifs et négatifs quels que soient leurs niveaux de performances.

C. Comparaison des renforcements donnés par les deux éducatrices :

1. Introduction :

Dans ce point sera présenté une comparaison des renforcements donnés par les deux éducatrices. Cela devrait nous permettre de visualiser le type de méthode de renforcement utilisé. Deux schémas sont possibles : - soit l'éducatrice donne plus de renforcements négatifs afin d'inciter l'animal à progresser pour se soustraire au renforcement négatif qui lui est donné.

- soit l'éducatrice donne plus de renforcements positifs afin de solliciter l'animal à avoir d'autres renforcements positifs si celui-ci progresse.

De plus, cette comparaison permettra de mettre en évidence les différences existant entre les deux éducatrices.

2. Calculs :

Les renforcements positifs et négatifs sont comptabilisés pour chaque séance effectuée avec l'une des deux éducatrices. Ensuite les résultats obtenus sont divisés par le nombre total d'ordres demandés ; puis les valeurs sont multipliées par dix afin d'obtenir des fréquences comparables. Les valeurs obtenues sont, alors, additionnées pour toutes les séances effectuées

tableau et figure 2.3.1a:table et graphe reprenant la fréquence des différents niveaux de réponses de Gaelly travaillant avec une personne handicapée:

nombre d'ordres:69

niveau	freq/10	freq
C0	6,09	42
C1	1,01	7
C2	1,45	10
Er	0,43	3
N	1,01	7
lc	0,00	0

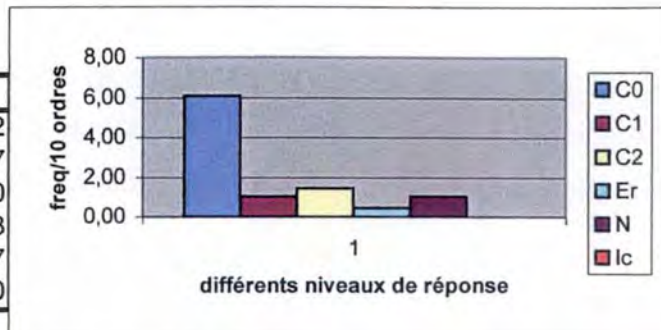


Tableau et figure 2.3.1b:table et graphe reprenant la fréquence des différents niveaux de réponses de Gaelly travaillant avec l'éducatrice 1:

nombre d'ordres:15

niveau	fréq/10 ord	Freq
C0	8,00	12
C1	0,00	0
C2	1,33	2
Er	0,67	1
N	0,00	0
lc	0,00	0

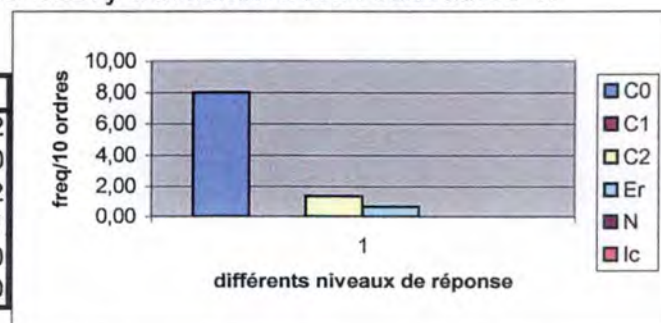
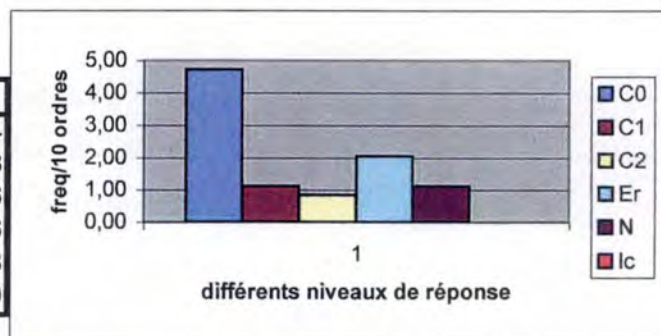


Tableau et figure 2.3.2a:table et graphe reprenant la fréquence des différents niveaux de réponses de Gary travaillant avec une personne non valide:

nombre d'ordres: 72

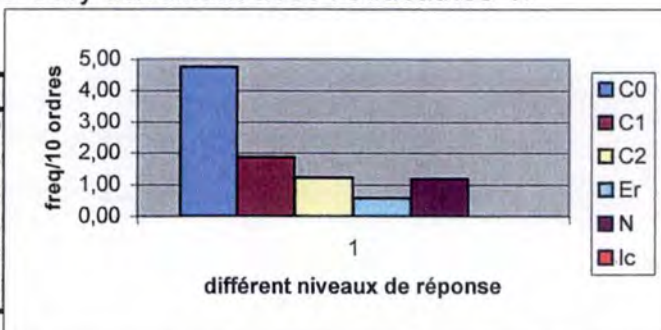
niveau	fréq/10 ord	Freq
C0	4,72	34
C1	1,11	8
C2	0,83	6
Er	2,05	16
N	1,11	8
lc	0,00	0



Tableaux et figure 2.3.2b: table et graphe reprenant la fréquence des différents niveaux de réponses de Gary travaillant avec l'éducatrice 1:

nombre d'ordres:231

niveau	fréq/10 ord	Freq
C0	4,76	110
C1	1,86	43
C2	1,21	38
Er	0,56	13
N	1,17	27
lc	0,00	0



avec une éducatrice en particulier. Le résultat est divisé par le nombre de séances réalisées avec une des éducatrices en particulier.

3. Comparaisons des renforcements données par les deux éducatrices (tableau et figure 2.2.2) :

Les renforcements positifs ont des fréquences similaires pour les deux éducatrices. De plus, les résultats de ces renforcements sont regroupés autour d'une fréquence de 4.00 pour les deux éducatrices. Cependant, il est important de signaler que pour l'éducatrice 2, la fréquence de Gotcha n'est pas prise en considération car elle est deux fois inférieure aux résultats observés pour les autres chiens.

En ce qui concerne les renforcements négatifs, ceux-ci ont des fréquences similaires pour les deux éducatrices. Les fréquences de ce type de renforcement sont regroupées autour d'une fréquence de 1.50.

Lorsque les deux types de renforcements sont comparés, nous pouvons remarquer que les fréquences des renforcements positifs sont plus de deux fois supérieures aux fréquences observées pour les renforcements négatifs.

Enfin, les graphes nous permettent une visualisation de la différence de niveau entre les approbations et les désapprobations. De plus, ils permettent de visualiser la méthode de renforcement utilisé par chaque éducatrice.

Nous pouvons donc conclure que les deux éducatrices utilisent la même méthode de renforcement. En effet, la méthodologie mise en place est celle où l'animal est renforcé majoritairement de façon positive (même lorsque l'ordre n'est pas réalisé de façon parfaite). En utilisant cette technique, les éducatrices poussent le chien vers la meilleure réalisation possible de l'ordre sans le contraindre. En effet, le chien effectue l'ordre sans « crainte ».

Remq : les graphes utilisés ne montrent pas une évolution entre les différents individus de notre échantillon. Il n'y a aucune relation entre les différents chiens. Les graphes ont été construits de cette façon afin de mettre en évidence la différence de niveau existant entre les deux types de renforcements.

Tableau et figure 2.3.3a: table et graphe reprenant la fréquence des niveaux de réponses de Gysi travaillant avec une personne non valide:

nombre d'ordres:88

niveau	fréq/10 ord	Freq
C0	1,93	17
C1	0,68	6
C2	1,70	15
Er	2,16	19
N	3,52	31
lc	0,00	0

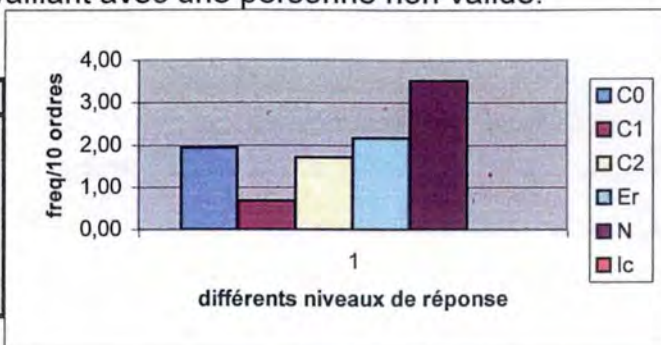


Tableau et figure 2.3.3b: table et graphe reprenant la fréquence des niveaux de réponses de Gysi travaillant avec l'éducatrice 2:

nombre d'ordres:114

niveau	fréq/10 ord	Freq
C0	4,21	48
C1	1,93	22
C2	1,23	14
Er	0,61	7
N	1,67	19
lc	0,35	4

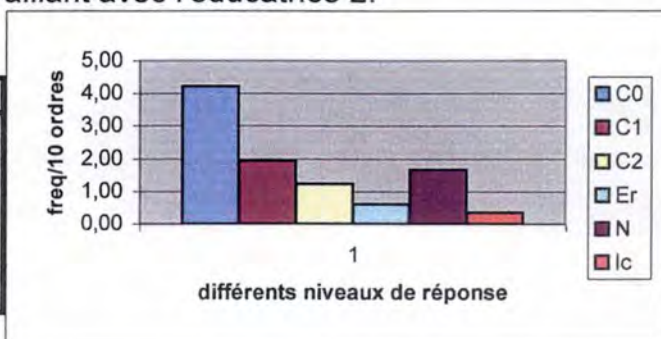


Tableau et figure 2.3.4a: table et graphe reprenant la fréquence des niveaux de réponses de Xena travaillant avec une personne non valide:

nombre d'ordres:90

niveau	fréq/10 ord	Freq
C0	5,67	51
C1	1,11	10
C2	0,56	5
Er	0,56	5
N	2,11	19
lc	0,00	0

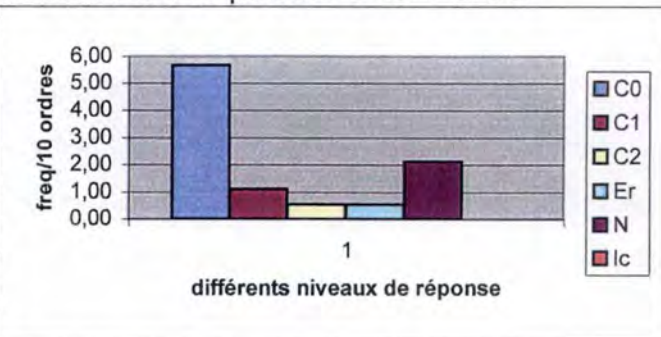
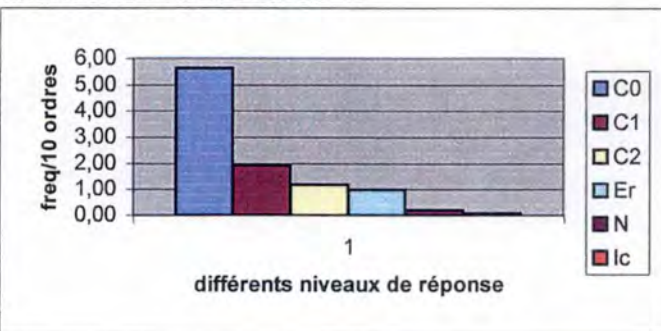


Tableau et figure 2.3.4b: table et graphe reprenant la fréquence des niveaux de réponses de Xena travaillant avec l'éducatrice 1:

nombre d'ordres:151

niveau	fréq/10 ord	Freq
C0	5,63	85
C1	1,92	29
C2	1,19	18
Er	0,99	15
N	0,20	3
lc	0,07	1



2.3. Comparaison du niveau de réponses des chiens entre une personne non valide et les éducatrices :

A. Introduction :

Dans ce point seront présentés les niveaux de réponses obtenus par les différents individus de notre échantillon avec une personne non valide. Ces résultats seront comparés aux niveaux de réponses de ces mêmes individus travaillant avec une des éducatrices. Cette comparaison va nous permettre de visualiser les réactions des chiens face à une personne invalide. Il est important de signaler que cette comparaison a été réalisée en cours d'apprentissage et non lorsque les chiens sont prêts à être placés. De plus, la comparaison sera effectuée d'un point de vue purement descriptif.

Les résultats seront visualisés par des tableaux et des graphiques reprenant les différents niveaux de réponses. Ceux-ci ne tiennent pas compte des différents thèmes d'ordres.

La comparaison entre la personne non valide et les éducatrices est effectuée durant la même semaine d'observation afin que les chiens soient au même niveau d'apprentissage. La comparaison a été faite durant la semaine du 03 au 07 avril.

B. Calculs :

Les différents niveaux de réponses sont comptabilisés pour chaque séance de chaque chien en particulier. Ensuite, les résultats obtenus sont divisés par le nombre total d'ordre demandés. Puis, les résultats sont multipliés par dix afin d'obtenir des fréquences comparables à celles obtenues pour les séances effectuées par les éducatrices. Les résultats présentés pour les éducatrices proviennent de l'annexe 4.

Tableau et figure 2.3.5a: table et graphe reprenant la fréquence des niveaux de réponse de Hélios travaillant avec une personne handicapée:

nombre d'ordres:56

niveau	fréq/10 ord	Freq
C0	3,04	17
C1	1,43	8
C2	1,79	10
Er	0,89	5
N	2,86	16
Ic	0,00	0

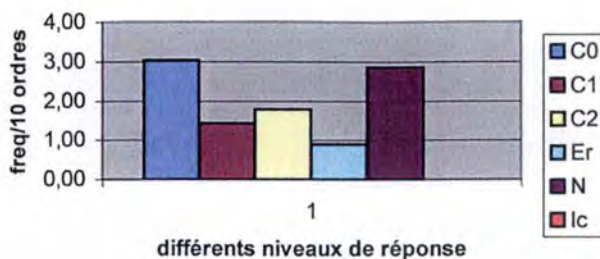


Tableau et figure 2.3.5b: table et graphe reprenant la fréquence des niveaux de réponses de Hélios travaillant avec l'éducatrice 2:

nombre d'ordres:100

niveau	fréq/10 ord	freq
C0	2,90	29
C1	1,50	15
C2	2,80	28
Er	0,40	4
N	1,50	15
Ic	0,90	9

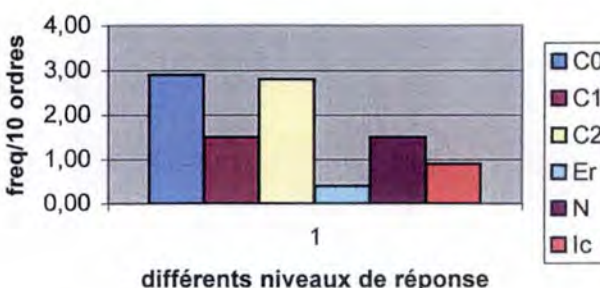


Tableau et figure 2.3.6a: table et graphe reprenant la fréquence des niveaux de réponses de Gotcha travaillant avec une personne non valide:

nombre d'ordres:51

niveau	fréq/10 ord	freq
C0	4,51	23
C1	0,78	4
C2	2,35	12
Er	0,78	4
N	0,98	5
Ic	0,59	3

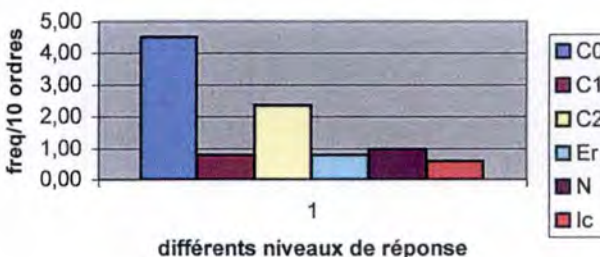
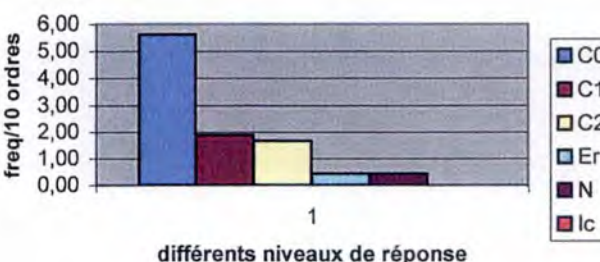


Tableau et figure 2.3.6b: table et graphe reprenant la fréquence des niveaux de réponses de Gotcha travaillant avec l'éducatrice 1:

nombre d'ordres:48

niveau	fréq/10 ord	freq
C0	5,63	27
C1	1,88	9
C2	1,67	8
Er	0,42	2
N	0,42	2
Ic	0,00	0



C. Comparaison :

1. Gaelly (tableaux et figure 2.3.1a et 2.3.1b) :

La fréquence des réponses optimales est plus élevée pour l'éducatrice que pour la personne invalide ; leurs fréquences sont respectivement de 8.00 et de 6.09. Ce chien a émis des réponses avec un temps de réaction (C1) ainsi que des réponses négatives, or ces deux types de réponses ne sont pas émises lors du travail avec l'éducatrice. Les fréquences des réponses avec répétition de l'ordre (C2) et des réponses erronées sont similaire pour la personne handicapée et l'éducatrice.

L'analyse effectuée, ici, ne peut pas être prise en considération car le nombre d'ordre demandés par l'éducatrice est très faible. Cela risque de biaiser la comparaison.

2. Gary (tableaux et figures 2.3.2a et 2.3.2b) :

Ce chien présente des profils similaires pour la personne non valide et l'éducatrice. Seule la fréquence des réponses erronées est quatre fois plus élevée que la fréquence observée pour l'éducatrices. Pour tous les autres types de réponses, l'éducatrice et la personne handicapée ont des fréquences semblables.

Ce chien travaille de façon équivalente avec la personne invalide et l'éducatrice.

3. Gypsi (tableaux et figures 2.3.3a et 2.3.3b) :

La fréquence des réponses optimales est deux fois plus faible chez la personne handicapée de que la fréquence observée pour l'éducatrice. La fréquence des réponses avec temps de réaction (C1) est plus de deux fois plus élevée chez l'éducatrice que chez la personne invalide. Les fréquences des réponses avec répétition de l'ordre (C2), des réponses erronées et des réponses négatives sont plus ou moins deux fois plus élevée avec la personne non valide que les fréquences observées avec l'éducatrice.

Ce chien travaille donc mieux avec l'éducatrice.

4. Xena (tableaux et figures 2.3.4a et 2.3.4b) :

Ce chien présente des fréquences similaires pour tous les types de réponses entre l'éducatrice et la personne non valide ; sauf pour les réponses négatives qui ont une fréquence dix fois supérieure à la fréquence observée pour l'éducatrice (0.20).

Tableau et figure 2.3.7a: table et graphe reprenant la fréquence des niveaux de réponses de Gretta travaillant avec une personne non valide:

nombre d'ordres:47

niveau	fréq/10 ord	freq
C0	6,17	29
C1	1,49	7
C2	0,85	4
Er	0,43	2
N	1,06	5
lc	0,00	0

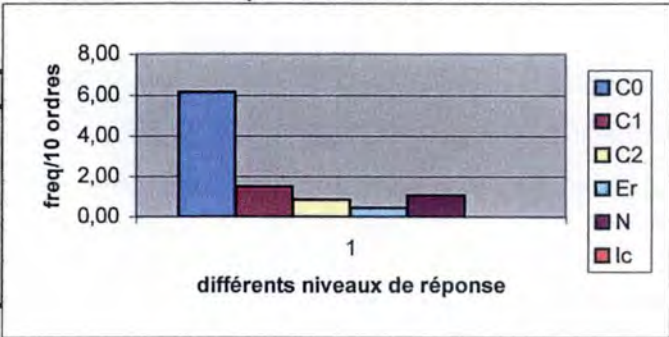


Tableau et figure 2.3.7b: table et graphe reprenant la fréquence des niveaux de réponse de Gretta travaillant avec l'éducatrice 1:

nombre d'ordres:110

niveau	fréq/10 ord	freq
C0	5,73	63
C1	1,82	20
C2	0,91	10
Er	0,64	7
N	0,91	10
lc	0,00	0

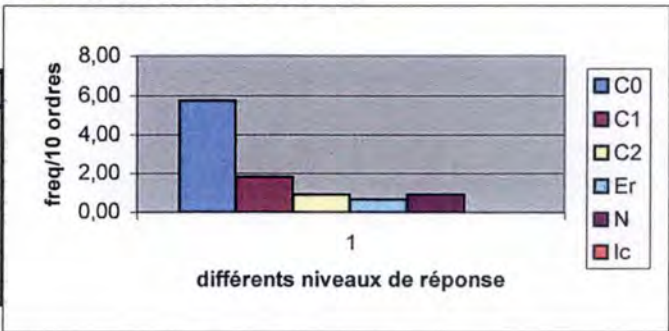


Tableau et figure 2.3.8a: table et graphe reprenant la fréquence des niveaux de réponses de Gallia travaillant avec une personne non valide:

nombre d'ordres:46

niveau	fréq/10 ord	freq
C0	5,22	24
C1	0,65	3
C2	1,52	7
Er	0,22	1
N	2,39	11
lc	0,00	0

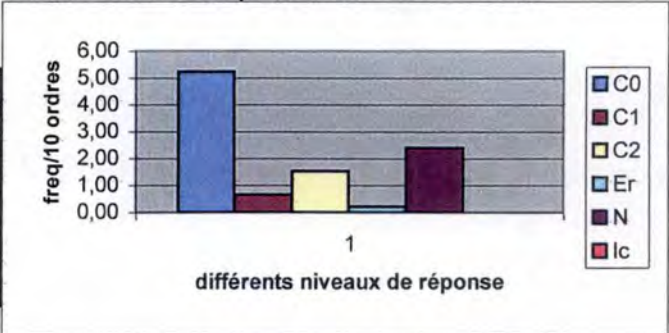
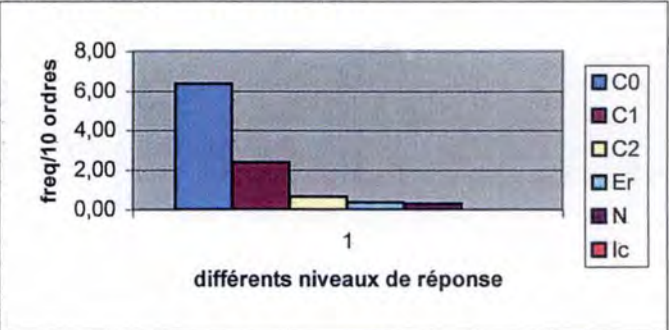


Tableau et figure 2.3.8b: table et graphe reprenant la fréquence des niveaux de réponses de Gallia travaillant avec l'éducatrice 1:

nombre d'ordres:110

niveau	fréq/10 ord	freq
C0	6,36	70
C1	2,36	26
C2	0,64	7
Er	0,36	4
N	0,27	3
lc	0,00	0



Ce chien semble travailler de façon équivalente pour la personne handicapée et pour l'éducatrice, en excluant les réponses de type négatif.

5. *Hélios (tableaux et figures 2.3.5a et 2.3.5b) :*

Les fréquences des réponses optimales, des réponses avec un temps de réaction (C2) ont des fréquences similaires pour l'éducatrice et la personne invalide. La fréquence obtenue pour les réponses négative est de 2.86 pour la personne non valide, ce qui pratiquement deux fois plus élevé que la fréquence observée pour l'éducatrice (1.50). La fréquence des réponses erronées est deux fois plus faible avec l'éducatrice que la fréquence observée pour la personne handicapée.

Ce chien présente des profils, assez, différents pour l'éducatrice et la personne non valide.

6. *Gotcha (tableaux et figures 2.3.6a et 2.3.6b) :*

Ce chien présente des profils plus ou moins similaires lorsqu'il travaille avec l'éducatrice ou la personne handicapée ; sauf pour les réponses négatives et les réponses avec répétition de l'ordre. En ce qui les réponses négatives, la personne non valide présente une fréquence de 0.78 et l'éducatrice présente une fréquence de 0.42 ; ce qui est deux fois plus faible. De plus, la fréquences des réponses optimales est pus faible pour la personne non valide (4.51) que pour l'éducatrice (5.63).

7. *Gretta (tableaux et figures 2.3.7a et 2.3.7b) :*

Ce chien présente des profils similaires pour l'éducatrice et la personne handicapée. Les fréquences pour tous les types d'ordres sont similaires pour la personne invalide et pour l'éducatrice.

Ce chien semble travailler de façon équivalente avec la personne non valide et avec l'éducatrice.

8. *Gallia (tableaux et figures 2.3.8a et 2.3.8b) :*

La fréquence des réponses optimales est de 5.22 pour la personne invalide ce qui est pratiquement 1.5 fois inférieure à la fréquence observée pour l'éducatrice (6.36). A l'opposé, la fréquence des réponses négatives est plus de huit fois supérieure pour la personne invalide (2.39) que la fréquence observée pour l'éducatrice (0.27).

Ce chien présente des profils, assez, différents entre l'éducatrice et la personne handicapée.

D. Conclusion :

Cette comparaison a permis de mettre en évidence le niveau de performance des individus composant notre échantillon lorsqu'ils travaillent avec une personne non valide et inconnue.

Trois types de performances, distinctes, sont observables :

- Le premier type de performance est défini par un travail exécuté de façon équivalente pour la personne invalide et pour l'éducatrice. C'est ce qui définit les « relations de travail » de Gretta et de Gary.
- Le second type de performance est défini par des fréquences pour les réponses optimales (C0) semblables avec l'éducatrice et avec la personne handicapée. De plus, ce type de performance est, également, défini par une fréquence des réponses négatives (N) supérieure pour la personne non valide que pour l'éducatrice. Hélios et Xena présentent ce type de profil.
- Le troisième type de performance est défini par une fréquence des réponses optimales inférieure pour la personne handicapée que pour l'éducatrice. De plus, la fréquence des réponses négatives est plus élevée pour la personne invalide que la fréquence observée pour l'éducatrice. Gallia, Gypsi et Gotcha réalisent, toutes les trois, ce type de performances.

*Quatrième partie : interprétations et
discussions :*

1. Introduction :

Le cadre de notre recherche était, donc, de suivre l'apprentissage de chiens destinés à l'aide aux personnes en fauteuil roulant. En effet, notre but était la mise en évidence des différentes variables intervenant dans l'éducation des chiens mais également de comprendre leurs impacts sur l'évolution de l'apprentissage et ainsi de permettre une optimisation du programme d'apprentissage. Pour ce faire nous avons émis plusieurs hypothèses.

Nous avons deux hypothèses de départ. Premièrement, comment évolue l'apprentissage de nos différents sujets. Deuxièmement, nous avons émis la possibilité qu'un chien qui a peu de contacts sociaux intra spécifiques était plus performant lors de son apprentissage.

Dans la partie qui suit, nous allons interpréter les différents résultats obtenus lors de nos observations. Nous allons tout d'abord, aborder les résultats obtenus pour l'évolution de l'apprentissage et leurs impacts. Ensuite, nous expliciterons, l'impact du nombre de contacts sociaux intraspécifiques sur l'apprentissage. Dans la dernière partie, la relation homme-animal sera traitée.

Enfin, l'existence de différents liens entre nos hypothèses sera explicité sur base des résultats observés pour les variables.

2. Evolution de l'apprentissage :

Cette partie sera subdivisée en deux. D'une part, nous discuterons des différences de niveaux d'éducation de nos sujets à leur arrivé au centre de formation. D'autre part, nous interpréterons le type d'évolution observé pour notre apprentissage.

2.1. Différences des niveaux d'apprentissage à l'arrivée des chiens :

L'observation des résultats de la première semaine d'apprentissage nous montre qu'il existe des différences au niveau de l'éducation entre nos huit sujets (cf : partie résultats point 1.1). Or, les chiens se trouvaient en famille d'accueil avant leur arrivée. Cela signifie, donc, que la famille d'accueil et l'éducation que celle-ci a inculquée à son chiot sont primordiales pour la bonne continuation de son apprentissage. En effet, le but de la famille d'accueil est d'une part « d'habituer » le jeune chien au monde extérieur et d'autre part de lui apprendre les ordres de base (couché, debout, etc.). De plus, les conditions de contention des chiots chez l'éleveurs joue, également un rôle essentiel. En effet, les premiers contacts sociaux de type intra et interspécifiques ont lieu chez l'éleveur étant donné que la période de socialisation commence à 22 jours et se termine aux alentours de la douzième semaine (Giffroy J-M. et Paquay R., 1997).

A ce sujet, si nous nous référons à la théorie, celle-ci explicite clairement que l'environnement dans lequel le jeune animal se développe joue un rôle dans ses comportements futurs ainsi que sur ses aptitudes futures (Diederich C., 1999). En effet, la privation de contacts sociaux ou physiques a des conséquences sur le comportement social, sur les interactions entre l'animal et son milieu et sur ses aptitudes à l'apprentissage dans la période précoce (= période de confrontation entre l'animal et son environnement). De plus, un sujet socialisé à l'espèce canine mais dont la socialisation primaire à l'homme n'a pas été effectuée, la socialisation secondaire (celle-ci à lieu après la période idéale de socialisation) sera peu aisée (Giffroy J-M. et Paquay R., 1997). La socialisation primaire à l'homme dépend essentiellement de l'éleveur.

Dans notre cas, nous avons à faire différents cas de figures. Premièrement, nous avons observé que Xena possède un niveau d'apprentissage nettement supérieur à ses congénères. Il semble, donc, que ce chien ait bénéficié d'une famille d'accueil qui lui ait fourni un milieu riche à son développement. Ensuite, nous avons constaté que Gary, Gaelly et Gretta se démarquaient légèrement des autres chiens. Il nous semble, donc, que ces chiens aient grandi dans un milieu qui était également favorable à leur développement. Enfin, Gallia, Gypsi, Gotcha et Hélios semble ne pas avoir bénéficié des mêmes avantages que leurs congénères.

De plus, nous avons remarqué que les individus qui ont évolué dans une famille où soit les personnes ne travaillaient pas, soit elles travaillaient à mi-temps sont les chiens qui possèdent les meilleurs niveaux d'éducation. En effet, les éducatrices ont constaté que l'environnement dans lequel évolue le chien joue un grand rôle.

2.2. Evolution de l'apprentissage :

Lorsque nous suivons l'évolution hebdomadaire de nos huit sujets, nous constatons qu'ils ont tous leurs propres niveaux d'apprentissage c'est à dire que certains chiens semblent meilleurs que d'autres. Par contre, nous n'observons pas d'évolution linéaire ni même graduelle du niveau des différents chiens.

Or, si nous nous référons à la théorie du conditionnement instrumental, une évolution du niveau d'apprentissage doit être observée puisque le but est d'apprendre une tâche qui à l'origine n'est pas connue (Giffroy J-M. et Paquay R.,1997).

Le fait que nous n'ayons pas d'évolution du niveau d'apprentissage peut s'expliquer par le fait que l'éducatrice adapte le niveau de complexité de la tâche en fonction du niveau du chien qu'elle éduque. En effet, lorsqu'un ordre de base est correctement effectué par le chien, l'éducatrice entreprend l'apprentissage d'un ordre plus complexe. Et inversement, si l'ordre de base n'est pas correctement réalisé, celui-ci est à nouveau demandé jusqu'à sa compréhension.

La vitesse d'apprentissage d'un chien n'est, donc, pas directement observable. Afin, de pouvoir la mettre en évidence, il faudrait reprendre les différents niveaux de complexité et les comparer avec les différents niveaux de réponses.

Lorsque nous observons les résultats obtenus par nos différents chiens, nous constatons que ceux-ci restent à un niveau d'apprentissage plus ou moins stables, mais que ces niveaux diffèrent d'un chien à l'autre. Les chiens qui s'étaient démarqués lors de la première semaine, présentent toujours un niveau d'acquisition supérieur par rapport à leurs congénères. Seul Gary fait exception à cela. En effet son niveau d'apprentissage a diminué du niveau de la deuxième semaine et s'est par la suite stabilisé.

3. Niveau d'apprentissage de nos huit sujets :

Sur l'ensemble des observations (cf : partie résultats points 1.2), nous constatons que nos chiens présentent des profils d'acquisition différents.

Gretta, Gaelly et Xena se démarquent positivement de leurs congénères par un taux d'acquisition relativement élevé. En effet, ces chiens possédaient dès le début un niveau d'acquisition supérieur à leurs congénères. Donc, le rôle de la famille d'accueil ainsi que le type d'environnement dans lequel le chien a grandi est essentiel. Ces différences de niveau d'apprentissage peuvent également s'expliquer par le type de relation qui s'établit entre le dresseur et le chien. En effet, si une éducatrice « n'aime pas » un chien, cela va être ressenti au niveau de l'apprentissage de ce chien. L'inverse, c'est à dire qu'un chien n'a pas d'affinité pour une éducatrice, va également se ressentir au niveau de l'apprentissage. A l'opposé, lorsqu'une relation de confiance s'établit entre les deux partenaires, l'apprentissage n'en sera que meilleur. En effet, il a été montré dans une étude d'un chercheur américain (Boysen,1992) que lorsqu'une relation de confiance s'était clairement établie (augmentation du nombre de caresse, du nombre de regard,etc) l'apprentissage était meilleur. Dans notre cas, les renforcements positifs sont plus facilement accordés ainsi que les moments de jeu.

4. Comparaison du niveau de sociabilité avec le niveau de performance.

Nous n'avons pas pu mettre en évidence une relation entre le niveau de sociabilité et le niveau d'apprentissage. En effet, nous avons postulé que plus un chien est « dominé » par ses congénères plus son apprentissage est bon. Or, notre analyse statistique, ne nous permet pas d'établir ce postulat. Nous aurions pu penser que la tendance serait inverse, car lorsque nous nous référons à la théorie, celle-ci dit qu'un animal dominant a tendance à apprendre plus facilement (Rowell, 1974).

La théorie dit que la dominance a une importance considérable dans la vie sociale, ce qui se répercute sur l'apprentissage. De plus, la dominance a également été relié au comportement de reproduction mais ce concept a été remis en question (Barash, 1977).

De plus, les travaux de Thomson et Melzack sur de jeune chiots en isolation sociale et en milieu appauvri ont démontré qu'ils se montraient très perturbés dans plusieurs domaines d'adaptation, y compris dans leurs réactions à la nouveauté ainsi qu'au niveau de leurs performances dans des tâches d'apprentissage (Thomson and Melzack, 1956). Ils sont également perturbé vis à vis de leurs congénères et ils ont donc moins de contacts sociaux. Etant données que nos chiens ont tous des passés différents cela aurait pu influencer notre postulat.

En conclusion, il ne nous a pas été possible de mettre en évidence une corrélation entre ces deux variables.

5. Comparaison du niveau de performance des chiens en fonction de l'éducatrice.

Lorsque nous observons les résultats obtenus pour nos huit chiens en fonction de l'éducatrice qui dirige la séance d'apprentissage, nous constatons que nous avons à faire à différents cas de figures. En effet, il semble que Gretta, Xena et Gelly travaillent de façon équivalente avec l'un ou l'autre dresseur. Par contre, il s'avère quasi impossible d'émettre un tel jugement pour Gypsi, Gallia et Gary. En ce qui concerne Gotcha et Helios nous pouvons établir une préférence pour l'une ou l'autre éducatrice.

Ces résultats peuvent être interprétés grâce à différentes explications. Premièrement, le type d'interaction qui s'établit entre le chien et les éducatrices est essentiel. En effet, lorsque les deux partenaires ont établi une relation basée sur la confiance mutuelle, le taux d'acquisition est nettement meilleur (Boysen, 1992). En effet, Gretta, Gaelly et Xena semblent avoir établi ce type de relations avec les deux éducatrices. De plus, nous constatons que ces relations semblent similaires pour les deux éducatrices. Par contre, les interactions entre Gotcha et l'éducatrice 2 semblent meilleures que celles établies avec l'éducatrice 1.

Deuxièmement, nous aurions pu croire que le travail fourni par les chiens avec l'éducatrice 1 serait supérieur à celui fourni avec l'éducatrice 2. En effet, l'éducatrice 1 est néerlandophone, or nous savons que les animaux de cirque sont éduqués en allemand car c'est une langue convenant mieux au dressage des animaux de cirque, car elle contient de courtes syllabes avec des intonations particulières. Mais, nos résultats ne confirment pas l'impact de la langue puisque la plupart de nos chiens travaillent de façon assez similaire avec les deux éducatrices.

Enfin, nous n'avons pas pu établir clairement les différences de niveaux d'apprentissage de Gallia, Gypsi et de Gary en fonction de l'éducatrice car celles-ci n'ont pas travaillé de façon similaire.

L'idéal aurait été de respecter un protocole établi mais il s'est avéré difficile d'imposer cette condition aux éducatrices de chez Dyadis. En effet, nous ne voulions en aucun cas perturber leur travail.

6. Comparaison des renforcements émis par les deux éducatrices :

6.1. Comparaison des différents renforcements reçus par nos chiens :

Si nous nous référons à la théorie de l'apprentissage instrumental, il serait raisonnable de faire l'hypothèse que les approbations et les désapprobations que le dresseur donne aux chiens en cours d'apprentissage joueraient un rôle de renforcement secondaire (Willard et al., 1982). Cependant cette explication semble insuffisante. Premièrement, ces indications ne sont pas uniquement données en fin de tâche mais également durant la réalisation de celle-ci. Deuxièmement, le dresseur ne les donne pas pour n'importe quelle tâche. En effet, les tâches simple ne sont pas renforcés.

Pour nos huit individus, les approbations sont trois fois plus émises par les éducatrices que les désapprobations. Il faut, cependant, signaler que Hélios a reçu deux fois plus de désapprobations que les autres chiens. Ceci est peut être dû à son faible niveau d'apprentissage mais cette raison ne semble pas être envisageable puisque Gotcha qui présente un niveau plus faible que Hélios est renforcée de la même façon que les autres chiens. Seuls, les relations établies par Hélios vis à vis des deux éducatrices pourraient éventuellement expliquer ce résultat. En effet, ce chien teste sans arrêt l'autorité des éducatrices.

Les approbations acquièrent leur valeur renforçante en tant que renforcement social. En effet, nous avons vu que l'approbation sociale et la « récompense sociale » occupe une place essentielle dans les expériences d'apprentissage complexe chez les chiens pour qui la récompense alimentaire perd rapidement de son efficacité (Kostarczyk, 1992 ; Cusak, 1984).

6.2. Comparaison des renforcements donnés par les deux éducatrices :

Lorsque nous observons les types de renforcements émis par les deux éducatrices, nous constatons que leur méthode de travail est similaire.

La méthode mise en œuvre est celui où l'animal est renforcé majoritairement de façon positive même lorsque la tâche n'est pas correctement effectuée.

Dans notre cas, les réponses de type correctes, les réponses avec un laps de temps avant l'exécution de l'ordre et les réponses avec répétition de l'ordre peuvent, donc être renforcé positivement. De plus, nous avons constaté que les réponses incomplètes pouvaient, elles aussi être renforcées de manière positive.

Il est intéressant de noter que les éducatrices qui poursuivent le même but c'est à dire former des chiens d'assistance mettent en œuvre le même schéma de travail au point de vue de l'utilisation des renforcements.

Il est également important de préciser que l'attribution des renforcements est basée essentiellement sur l'intuition des éducatrices. En effet, les éducatrices poussent le chien vers la meilleure réalisation de la tâche demandée. Il faut donc que les éducatrices s'adapte au chien avec lequel elles travaillent en fonction de ces besoins.

7. Niveau de réponse de nos huit individus avec une personne non-valide :

Il est intéressant de s'attarder sur ce point, pour voir si les chiens travaillaient aussi bien avec les personnes qui leurs sont familières qu'avec un étranger. En effet, les chiens seront par la suite attribués à des personnes handicapées et il fallait s'assurer de la possibilité d'effectuer un transfert d'autorité.

Nos chiens peuvent être répartis en trois groupes pour leurs performances avec une personne invalide. Premièrement, nous retrouvons Gretta et Gary qui travaillent de façon similaire avec la personne handicapée et les éducatrices. Ensuite, nous retrouvons Hélios et Xena qui présentent la même fréquence pour les réponses correctes mais une fréquence plus élevée pour les réponses négatives par rapport aux valeurs observées pour les éducatrices. Enfin, nous retrouvons Gallia, Gypsi et Gotcha qui présentent, quant à elles une fréquence plus élevée pour les réponses négatives et une valeur inférieure pour les réponses correctes par rapport aux résultats observés pour les éducatrices.

Il semble donc que ces différences soient basées, essentiellement, sur le type d'interaction qui s'établit entre le chien et la personne non-valide. En effet, il nous semble que Gallia, Gypsi et Gotcha aient établi une relation de domination vis à vis de la personne handicapée. En effet, nous pouvons dire que ces trois chiens semblent avoir compris que le handicapé ne peut les réprimander lorsqu'il n'effectue pas la tâche demandée. Par contre Gretta et Gary semble accepter l'autorité de la personne non-valide. En ce qui concerne Xena et Hélios, nous constatons qu'ils testent l'autorité de la personne qui les entraîne.

Nous pouvons remarquer que la plupart de nos chiens testent la personne non-valide. En fait, ils cherchent à établir une relation de soumission/domination avec cette personne. En effet, ce type de relations peut s'établir de façon intraspécifique mais également de manière interspécifique. De plus, la littérature décrit souvent ce type de relation (Campbell). De plus il est important de signaler que la relation homme-chien ne s'établi pas en un jour. Cela pourrait expliquer la difficulté que les chiens ont à s'adapter à la nouvelle personne.

Il aurait été intéressant de tester cette relation en fin d'apprentissage. Dans la logique, les résultats auraient été meilleurs car les chiens sont alors prêts à être donnés.

8. Les différents liens existant entre nos hypothèse de base :

Nous pouvons établir divers liens entre les résultats obtenus pour nos hypothèses de départ.

Premièrement, nous avons pu constater que les chiens, possédant une « vitesse d'acquisition » et un niveau de performance supérieur aux résultats observés pour leurs congénères, sont également les individus qui travaillent de façon équivalente avec les deux éducatrices. Par contre, il n'a pas pu être mis en évidence de façon significative que ce sont également ces chiens qui travaillent de manière similaire avec une personne non-valide. Seule Gretta présente cette caractéristique. Il est important de dire que ce résultat serait peut-être différent en fin d'apprentissage.

Il a été également démontré que les chiens, présentant une faible « vitesse d'acquisition » ainsi qu'un niveau de performance assez médiocre, montre une préférence pour l'une des deux éducatrice ou du moins un profils de travail différents pour les deux dresseurs. De plus, nous avons pu constater qu'ils travaillent relativement moins bien avec une personne invalide, exception faite de Gary.

En ce qui concerne les renforcements reçus par les chiens, nous n'avons pas pu mettre en évidence de relation entre le nombre d'approbations et le niveau de performance. En effet, tous les chiens reçoivent en quantité équivalente des renforcements positifs et négatifs quelque soit leur niveau d'apprentissage. De plus, il est important de signaler que l'attribution de renforcement reste très subjective. L'attribution ou la non-attribution est surtout basée sur l'intuition des éducatrices. En effet, les éducatrices réagissent différemment en fonction du chien qu'elles travaillent.

Conclusion et perspectives :

Conclusion générale :

Une interprétation classique de l'apprentissage instrumental, en isolant l'individu de tout contexte social, éthologique et psychologique est dépassée. En effet, de nouveaux courants théoriques comme la psycho-éthologie sont venus la compléter et renouveler. La tendance générale est de dire que l'apprentissage regroupe un grand nombre de mécanismes en interaction, et qu'il s'insère au sein d'un organisme global. Cependant, une nouvelle dimension vient s'ajouter, dans le cas de l'intervention humaine lors du processus d'apprentissage, c'est la nature de la relation qui s'établit entre l'homme et l'animal.

Pour notre part, les résultats obtenus lors de cette recherche nous ont effectivement montré que les interactions entre le dresseur et le chien ne se limitaient pas à une simple aide technique. De plus, nous avons pu constater que ces interactions influençaient le déroulement des séances d'apprentissage.

Les éducatrices ont adapté leurs techniques d'apprentissage ainsi que leurs attitudes aux besoins du chien avec lequel elles travaillaient. Ceci a permis de guider au mieux le chien mais également de maintenir sa motivation à travailler.

Les résultats de cette recherche, nous ont donc permis de mettre en évidence l'impact de la relation homme-animal dans l'apprentissage car la majeure partie des variables observées était, d'une manière ou d'une autre, influencées par cette relation. De plus, nous avons pu mettre en évidence le type de méthode de travail utilisé au point de vue des renforcements, celui-ci étant jusqu'à lors uniquement intuitif.

Nos résultats ont également montré que l'impact de la relation homme-animal se retrouvait à tous les moments de la vie d'un chien d'assistance. En effet, dès la naissance du chiot, la relation qu'il va établir avec l'homme est essentiel pour la suite de son développement. Ensuite les rapports que le chien va avoir avec sa famille d'accueil va jouer un rôle primordial pour son apprentissage futur.

Cependant, il faut signaler que cette relation n'a été observée que de façon indirecte puisque nos variables ne la prenaient pas en considération. Par exemple, la variable niveau de

réponse a été observée, dans sa définition celle-ci ne tient pas compte des interactions dresseur- chien. Par contre, les résultats obtenus pour cette variable peuvent être expliqués par l'influence de cette relation.

De plus, nous n'avons pu établir que des tendances étant donné notre petit échantillon et le nombre très élevé des variables influençant l'apprentissage.

A l'issue de ce travail, plusieurs directions mériteraient d'être développées :

Premièrement, les observations que nous avons effectuées devraient être à nouveau réalisées mais en standardisant le protocole afin d'avoir un meilleur contrôle des variables. Il serait même peut être utile de prendre les variables séparément c'est à dire ne pas les prendre toutes ensemble. Pour se faire, il faudrait suivre les chiots dès leur naissance. De plus, il faudrait établir un protocole d'observation très précis (durée des séances, etc). Il faut également que tous les chiens aient les mêmes conditions de vies.

Deuxièmement, il faudrait utiliser un échantillon de plus grande taille afin de pouvoir émettre des conclusions et non de simples tendances.

Ensuite, il serait intéressant d'approfondir l'étude de la relation homme-animal dans le processus d'apprentissage.

Avec ce mémoire, nous espérons avoir pu contribuer à l'augmentation des connaissances dans ce vaste domaine, et par ce biais, à l'amélioration croissante des méthodes d'apprentissage chez l'animal. Nous pensons, en effet, qu'une meilleur et plus grande prise en considération de divers éléments d'interaction animal-éducateur et de la relation globale qu'ils partagent permettra des progrès dans l'efficacité des programmes d'apprentissage. De même, cela devrait permettre une meilleure sélection des individus les plus aptes à participer à ce type de programme.

En outre, notre travail aura donné une idée de la complexité du sujet et des précautions à prendre afin d'éviter les problèmes que nous avons rencontrés.

Nous espérons, également, que cette recherche participera à l'accroissement de l'intérêt du monde scientifique vis à vis de l'étude de la relation homme-animal de manière générale.

Bibliographie :

Bibliographie :

- Beck, A.M. (1985). The thérapeutic use of animals.,Veterinary Clinics of North America: Small Animals Practice, Vol 15 n°2,365-375.
- Beck, A.M., Seraydarian L. and Hunter G.F. (1986). Use of animals in the rehabilitation of psychiatric inpatients. Psychology reports, 58, pp 63-66.
- Bernard P. (1989a). Observations des différents comportements de quatre enfants placés en institution psychiatrique envers un chien et une peluche. Bibliothèque de Ethologia.
- Bernard P. (1989b). Variations du contact social en fonction de la race du chien présent auprès d'une personne handicapée physique. Bibliothèque de éthologia.
- Bonduelle P. et Joublin H. (1995).L'animal de compagnie. Presses universitaires de France. Paris.
- Bouchard C. et Delbourg C. (1995). Les effets bénéfiques des animaux sur notre santé. Albin Michel.
- Boysen S.T. (1992). Pongid pedagogy: the contribution of human –chimpanzee interaction to the study of ape cognition. In Davis H. and Balfour A.D. (Eds), The inevitable bond. Examining scientist-animal interaction (pp205-217). New-York : Cambridge University Press.
- Campbell W.E. (1976). Guide Pratique à l'usage des chiens. Edition Acropole.
- Chaisson-Steward G.M. (1983). Handi-Dogs Help the Handicapped.In Geriatric nursing: American journal of care for the aging.

- Corson S.A. and Corson E. (1980). Pets animals as nonverbal communication mediator in psychoth  rapie ininstitutionnal setting. In Corson S.A. and Corson E. (Eds). Ethology and nonverbal communication in mental health. (pp 83-110), the Ohio State University. Pergamon press.
- Cusak O. (1984). Pets and mental health. New-York , U.S.A : The Haworth Press.
- Delacour J. (1987). Apprentissage et mémoire, une approche neurobiologique. Masson, Paris (Eds).
- Desmond M. (1996). Le chien r  v  l  .
- Drea C.M. (1998). Status, age and sexe effects on Performance of Discrimination Tasks in Group-Tested Rhesus Monkeys (Macaca Mulatta). Journal of Comparative Psychogy, 112 (2), pp170-182.
- Eames Ed and Eames T. (1996). Veterinarians, disabled clients and assistance dogs. In journal of the American Veterinary Medical Association. Vol 209 n  8, pp 1398-1402.
- Eddy J., Hart L.A. and Boltz R.P. (1987). The effects of service dogs on social aknowledgments of people in wheelchairs. The journal of psychology , 122(1), pp 39-45.
- Filiatre J.C. and Millot J.L. (1987). Les différents aspects des relations entre l'homme et son chien. In journal des psychologues, vol 51, pp 42-45. Laboratoire de psychophysiologie, Faculté des sciences Besançon.
- Friedmann E., Katcher A.H., Thomas S.A., Lynch J.J. and Messent P. (1983). Social interaction and blood pressure, influence of animal companions. The journal of nervous and mental disease. Vol 171, n  8, 461-465.
- Gallo A. and Desportes J-P. (1992). Le conditionnement chez les oiseaux et chez les rongeurs: approche psycho-éthologique. Psychologie Française, 37(1), 55-63.

- Giffroy J.M. (1986). Apprentissage et thérapies comportementales. In Revue Médicale Vétérinaire, vol 139 (11), pp 1073-1080. Société Française de Cynotechnie, Séminaire sur le comportement.
- Giffroy J.M. (1987). Communication et structure sociale chez le chien. In Revue Médicale vétérinaire, vol 138 (4), pp 391-369.
- Giffroy J.M. (1988). L'éthogramme social du chien. Conférence National des vétérinaires spécialisés en petits animaux. In Pratique Médicale et chirurgicale de l'animal de compagnie n°1, pp 64-72.
- Giffroy J-M et Paquay R. (1997). Ethologie générale. Presses universitaires des facultés Notre Dame de la Paix. Namur.
- Giffroy J-M et Paquay R. (1997). Le comportement des animaux domestiques. Presses universitaires des facultés Notre Dame de la Paix. Namur.
- Greenbaum M.G., Fernandes S., Wainapel F.S. (1998). Use of Motorized Wheelchair in Conjunction with a Guide Dog for the Legally Blind and Physically Disabled. In Archive Phys. Med. Rehabil., vol 79, pp 216-217.
- Hart L.A., Zasloff R.L. and Benfatto A.M. (1996). The socializing role of hearing dogs. In Applied Animal Behaviour Science 47, pp7-15. Center for animals in society, School of Veterinary Medicine, University of California, Davis, CA 95616, U.S.A.
- Hinde R.A. and Stevenson-Hinde J. (1976). Towards understanding relationships: dynamic stability. In Bateson P.P.G. and Hinde R.A. (Eds), Growing points in ethology (pp 451-479). Cambridge: Cambridge University Press.
- Houghatalen R.P. and Doody J. (1995). After the ADA: Service Dogs on Inpatient Psychiatric Units. In the Bulletin of the American Academy of Psychiatry and the Law. Vol 23 n°2, pp 211-217.

- Jonas C. and Feline A. (1981). L'animal de compagnie pour le malade mental. In *Ann, med-psychol*, vol 139 n°7, pp 741-757. Paris.
- Kostarczyk E. (1992). The use of dog-human interaction as a reward in instrumental conditioning and its impact on dogs' cardiac regulation. In Davis H. and Balfour A.D. (Eds), *the inevitable bond. Examining scientist-animal interactions.* (pp109-131). New-York: Cambridge University Press.
- Lellouch J et Lazar P. (1996). *Méthodes statistiques en expérimentation biologique.*
- Levinson B.M. (1965). The veterinarian and mental hygiene. *Mental hygiene* n°49 pp320-323.
- Levinson B.M. (1970). Pets, child development, and mental illness. *Journal of American Veterinarian Med. Ass*, vol 157 n°11, pp1759-1766.
- Lockwood R. (1983). The influence of animals on social perception. In Katcher A.H. and Beck A.M., *New perspectives on our lives with companion animals* (pp 64-75). Philadelphia: University of Pennsylvania Press.
- Mackintosh N.J. (1974). *The psychology of animal learning.* Clarendon Press, Oxford.
- Mc Connell P.B. (1991). Lessons from animal trainers: the effects of acoustic structure on an animal's response. In Bateson P.P.G. and Klopfer P.H. (Eds), *perspectives in ethology* (vol 9). Human understanding and animal awareness (pp165-187). New-York: Plenum Press.
- Messent P.R. (1983). Social facilitation of contact with other people by pet dogs. In Katcher A.H. and Beck A.M. (Eds) : *New perspectives on our lives with companion animals* (pp 37-46). Philadelphia: University of Pennsylvania Press.
- Parminder R., Walter-Toews D., Bonnett B., Woodward C. and Abernathy T. (1999). *Influence of Companion Animals on the Physical and Psychological Health of Older*

People: An Analysis of a One-Year Longitudinal Study, by the American Geriatrics Society. Vol 47, pp323-329.

- Valiergue H. (1982). L'animal familial au service de l'adolescent dans un foyer de semi-liberté. Dans la revue médical vétérinaire. Vol 158 (6), pp 543-550.
- Warwick P.A., Reid M.C. and Jennings L.G. (1992). Pet ownership and risk factors for cardiovascular disease. The Medical Journal of Australia, vol 157.
- Willard M.J., Dana K., Stark L., Owen J., Zazula J. and Corcoran P. (1982). Training a capucin (*Cebus apella*) to perform as an aide for a quadriplegic. Primate, 23 (4), 520-532.
- Young C.A. (1991). Verbal commands as discriminative stimuli in domestic dogs (*Canis familiaris*). In Applied Animal Behaviour Science, vol 32, pp75-89. Departement of Zoology, Southern Illinois University, Carbondale, IL 62901, U.S.A.

Annexes :

Annexe 1 : Photos des chiens

Boogie



Gary



Gallia



Gretta



Hélios



Geally



Gypsi



Xena



Annexe 2 : Exemple des éthogrammes utilisés

Temps d'observation:

[illegible]

*Annexe 3 : Liste des ordres appris et leurs
abréviations*

Liste des ordres :

Le nom du chien : sert à attirer son attention et doit précéder chaque ordre.

Au pied (p) : - en statique : ordre au chien de venir se placer à gauche du fauteuil, en position assise contre la roue.

- en dynamique : signifie que le chien doit marcher à votre gauche au niveau de la roue du fauteuil et il doit s'asseoir quand la charrette s'arrête.

On y va (va) : signifie que le chien doit marcher à côté sans tire sur la laisse.

Doucement (dou) : ordonne au chien d'être calme ou de ne pas tirer sur la laisse.

Non (N) : cela signifie que le chien doit arrêter immédiatement ce qu'il est en train de faire ; c'est l'ordre d'interdiction.

Monte (M) : ordonne au chien de monter sur quelque chose et de rester jusqu'à la rupture de l'ordre.

Descend (des) : le chien doit descendre de quelque chose ou de quelqu'un.

Assis (A) : le chien doit s'asseoir.

Couché (C) : le chien doit s'allonger par terre.

Debout (D) : le chien doit se mettre sur ses quatre pattes.

Cherche-apporte (C-A) : ordonne au chien de ramasser quelque chose qui lui est montré.

Apporte (App) : le chien doit prendre quelque chose qui lui est tendu, de plus il doit tenir l'objet jusqu'au moment où l'ordre de lâcher ou de « donner » lui est donné.

Cherche-apporte ta laisse (C-A la) : le chien doit ramasser sa laisse.

Apporte ta laisse (App la) : il doit tenir la laisse dans sa gueule.

Cherche-apporte le phone (C-A ph) : il doit aller chercher le téléphone.

Apporte le phone (App ph) : le chien doit tenir le téléphone dans sa gueule.

Donne (Do) : le chien doit lâcher ce qu'il tient quand l'objet est tenu par la personne.

Lâche (la) : ordonne au chien de laisser tomber ce qu'il tient dans sa gueule.

En main (main) : indique au chien qu'il doit amener l'objet qu'il tient près de votre main.

Genoux (gen) : le chien doit poser ses pattes avant sur les genoux de la personne.

Tes besoins (Bes) : commande pour l'inciter à faire ses besoins.

Viens (Vi) : rappel du chien vers la personne.

Aboie (ab) : le chien doit aboyer.

Silence (sil) : ordonne au chien d'arrêter d'aboyer.

Pas bouger (bou) : ordonne au chien de rester dans la position qui lui est indiquée tant que l'ordre c'est fini lui soit donné. (il faut toujours revenir vers le chien, ne pas le libérer à distance.)

C'est fini (fini) : signale la fin d'un exercice et la rupture de la commande précédente.

Devant (dev) : le chien doit venir debout devant la personne.

Reculé (Re) : il doit effectuer une marche-arrière.

Tire (T) : il doit tirer sur une sangle avec ses dents.

Ferme (F) : il doit fermer une porte avec sa patte ou sa tête.

Dis bonjour (B) : il doit donner la patte.

A ta place (pl) : le chien doit retourner à sa place habituelle, peu importe sa position (couché, assis, debout)

Pas toucher ou af (af) : le chien ne peut ni toucher, ni renifler un objet, un animal ou encore une personne.

Dessous (des) : il doit se glisser sous une table, un meuble, en position couché.

Up (up) : le chien doit poser ses pattes avant sur un comptoir, un mur, une porte, etc.

Up porte (up po) : il met ses pattes sur la poignée de la porte et la pousse.

Derrière (der) : il doit marcher derrière le fauteuil (car passage étroit).

Voiture (voi) : le chien doit monter dans une voiture et ne pas en descendre.

Roule (rou) : il doit rouler sur le dos, une fois qu'il est couché, cela permet de lui brosser le ventre par exemple.

Lumière (lu) : il doit appuyer sur l'interrupteur avec son nez.

Va vers... (vers) : cette commande suivie du nom d'une personne, ordonne au chien d'aller vers celle-ci.

A la maison ou chenil (maison) : le chien doit aller dans son chenil ou à la maison.

Pousse-toi (pous) : prévient le chien qu'il devrait se pousser du chemin.

Voet (voet) : ordonne au chien de se placer du côté droit du fauteuil.

Saute (sau) : ordonne au chien de sauter au dessus d'un obstacle sans le toucher.

Collier (col) : le chien doit se placer pour la mise de son collier et ne pas bouger (le chien avance sa tête vers le collier).

*Annexe 4 : Tableaux d'analyse des observations
réalisées sur les chiens en liberté*

Introduction :

Cette annexe présente les résultats obtenus pour les différentes variables observées lorsque les chiens étaient en liberté.

Les résultats sont repris pour chaque semaine d'observation. De plus, ceux-ci sont repris sur un total de trente observations pour chaque séances. En suite pour chaque variable, une fréquence relative est calculée. Celle-ci est exprimé en pour cent.

Nom du chien: Geally

Date:	nom chiens	freq rel	position chenil	freq rel	Isoler	con-tacts	Jeu	Soumission/ dominance	freq rel	posit° queue	freq rel	Faciès	freq rel	cpt loco	freq rel	net	agg	Cpt, action Obs, explo	Frequence relative	Jour
21.02 / 25.02	5 Hélios 1 Gretta 1 Gary 1 Gypsi 3 Xena	45,5% 9,1% 9,1% 9,1% 27,3%	3 D-B3 9 D-B4 1 D-Bt 3 Pré 4 D-B1 6 D-S2 4 D-S	10,0% 30,0% 3,3% 10,0% 13,3% 20,0% 13,3%	19	11	0	1 m c hél 1 R q Hél 1 R q Gary 1 R mu Gret	25,0% 25,0% 25,0% 25,0%	19 N 5 D-bl 3 D	70,37% 18,52% 11,11%	14 att 16 N	46,7% 53,3%	18 D 5 M 4 Cou 3 As	60,0% 16,7% 13,3% 10,0%	0	0	2 Rs 6 Rair 14 Obs 2 Explorat°	8,3% 25,0% 58,3% 8,3%	23.02 9h15
28.02 / 03.03	1 Boog 3 Xena 2 Gal 1 Gary	14,3% 42,9% 28,6% 14,3%	7 D-S2 8D-B1 4 D-B3 1 Pré 3 D-Bt 7 D-B4	23,3% 26,7% 13,3% 3,3% 10,0% 23,3%	23	7	2 Bs	1 R d Xena 1 r q Gal	50,0% 50,0%	3 D-bl 7 D 14 N 4 Ond 2 B	10,00% 23,33% 46,67% 13,33% 6,67%	10 att 20 N	33,3% 66,7%	2 Cou 20 D 8 M	6,7% 66,7% 26,7%	0	0	12 Obs 4 Rs 1 Mict° 6 Rair	52,2% 17,4% 4,3% 26,1%	01.03 9h55
06.03 / 10.03	2 Boog 5 Xena 4 Gypsi	18,2% 45,5% 36,4%	5 D-S 1 D-B2 1 D-B1 23 D-Bt	16,7% 3,3% 3,3% 76,7%	19	11	0	1 r q Gypsi 1 R q Boog 1 R q Gypsi	33,3% 33,3% 33,3%	2 N 1 Ond	66,67% 33,33%	6 att 24 N	20,0% 80,0%	11 As 1 M 2 D 16 C	36,7% 3,3% 6,7% 53,3%	0	0	15 Obs 1 Rs 5 Rair 6 dort	55,6% 3,7% 18,5% 22,2%	07.03 13h25
13.03 / 17.03	1 Gallia 1 Gypsi 1 Gretta	33,3% 33,3% 33,3%	1 Pré 1 D-B4 1 Ni4 1 D-B1 26 B1	3,3% 3,3% 3,3% 3,3% 86,7%	27	3	0	1 R mu Gret	100,0%	4 D 1 B 1 Ond 7 N	30,77% 7,69% 7,69% 23,33%	2 att 28 N	6,7% 93,3%	5 M 2 Cou 6 D 1 As 16 C	16,7% 6,7% 20,0% 3,3% 53,3%	1	0	1 Rs 3 Obs 4 Rair 12 reg 3 dort	4,3% 13,0% 17,4% 52,2% 13,0%	13.03 10h25
20.03 / 24.03	1 Boog 2 Gret 2 Gypsi	20,0% 40,0% 40,0%	7 Pré 1 D-B2 1 D-B1 1 D-B3 20 D-S2	23,3% 3,3% 3,3% 3,3% 66,7%	25	5	1 bois	1 r v Gyp 1 r mu Gyp 1 R q Gret 1 R mu Gret 1 R d Boog	20,0% 20,0% 20,0% 20,0% 20,0%	4 N 1 B 3 D-bl 4 Ond	33,33% 8,33% 25,00% 33,33%	4 att 26 N	13,3% 86,7%	2 Cou 1 As 17 C 6 D 4 M	6,7% 3,3% 56,7% 20,0% 13,3%	0	0	5 Obs 3 Rair 12 reg 2 Rs	22,7% 13,6% 54,5% 9,1%	20.03 10h25

Nom du chien: Geally

Date:	nom chiens	freq rel	posit° chenil	freq rel	Isoler	contact	Jeu	Soumission/ dominance	freq rel	posit° queue	freq rel	Faciès	freq rel	Cpt loco	freq rel	net	agg	Cpt, action Obs, explo	freq rel	Jour
27.03 / 31.03	4 Troye 2 Gretta	66,7% 33,3%	2 D-M 4 D-B2 4 D-S 8 D-Bt 4 D-B4 1 D-B3 4 P2 3 Pré	6,7% 13,3% 13,3% 26,7% 13,3% 3,3% 13,3% 10,0%	24	6	3	2 R q Troye 1 r mu Troye 1 m g Troye 2 M c Gretta	33,3% 16,7% 16,7% 33,3%	5 D 6 D-bl 7 N 3 Ond	23,8% 28,6% 33,3% 14,3%	7 att 2 Cr 2 O 19 N	23,3% 6,7% 6,7% 63,3%	12 D 9 As 5 Cou 4 M	40,0% 30,0% 16,7% 13,3%	0	0	6 Obs 9 reg 4 Rair 3 Rs	27,3% 40,9% 18,2% 13,6%	27.03 9h50
03.04 / 07.04	1 Gallia 1 Gypsi 2 Gretta	25,0% 25,0% 50,0%	14 Ni4 1 D-S 7 Pré 1 D-B4 7 B4	46,7% 3,3% 23,3% 3,3% 23,3%	26	4	0	1 m c Gypsi 2 r d Gretta 1 r v Gallia	25,0% 50,0% 25,0%	6 D 9 N 1 N-bl	37,5% 56,3% 6,3%	1 Cr 1 att 28 N	3,3% 3,3% 93,3%	4 Cou 10 D 2 M 11 C 3 As	13,3% 33,3% 6,7% 36,7% 10,0%	0	0	4 Rs 1 Rair 1 mict° 3reg 3 boire 1 Obs	30,8% 7,7% 7,7% 23,1% 23,1% 7,7%	04.04 14h30
10.04 / 14.04	1 Gretta 2 Gallia 1 Gary 1 Hercule	20,0% 40,0% 20,0% 20,0%	6 B2 1 Ni3 1 Ni4 2 B4 1 B3 1 D-S2 3 D-M 6 P2 9 Pré	20,0% 3,3% 3,3% 6,7% 3,3% 3,3% 10,0% 20,0% 30,0%	25	5	2 Bs	1 r d Gallia 1 R mu Gal 1 R d Herc	33,3% 33,3% 33,3%	6 Ond 13 D 2 D-bl 5 N	28,6% 61,9% 9,5% 23,8%	5 att 25 N	16,7% 83,3%	13 M 10 D 3 Cou 2 As 2 C	43,3% 33,3% 10,0% 6,7% 6,7%	1	0	9 Rs 3 reg 5 Obs 1 boire 2 Rair	45,0% 15,0% 25,0% 5,0% 10,0%	10.04 9h40
17.04 / 21.04	1 Gypsi 3 Gretta	25,0% 75,0%	4 Pré 1 D-B2 25 B2	13,3% 3,3% 83,3%	26	4	0	1 r v Gyp, Dos 3 p t Gretta	25,0% 75,0%	3 N 1 Ond 1 D	60,0% 20,0% 20,0%	7 att 23 N	23,3% 76,7%	3 As 3 D 2 M 22C	10,0% 10,0% 6,7% 73,3%	0	0	3 Rs 5 dort 9 reg 7 obs 1 Mict°	12,0% 20,0% 36,0% 28,0% 4,0%	17.04 10h40

Nom du chien: Geally

Date:	nom chiens	freq rel	posit° chenil	freq rel	Isoler	contact	Jeu	Soumission/ dominance	freq rel	posit° queue	freq rel	Faciès	freq rel	Cpt loco	freq rel	net	agg	Cpt, action Obs, explo	freq rel	Jour
24.04 / 28.04		0 0,0%	8 D-S 4 D-B1 3 D-B2 14 D-Bt 1 D-B3	26,7% 13,3% 10,0% 46,7% 3,3%	30	0	0	0	0,0%	4 N 1 N-bl 2 D 5 Ond	22,2% 5,6% 11,1% 27,8%	2 att 28 n	6,7% 93,3%	5 As 6 D 6 M 13 C	16,7% 20,0% 20,0% 43,3%	2	0	16 reg 2 Rair 5 Rs 1 Obs	84,2% 10,5% 26,3% 5,3%	26.04 10h10
01.05 / 05.05	1 Boogie 1 Gretta	50,0% 50,0%	1 P2 1 Ni1 1 B1 1 D-M 4 D-B1 8 D-Bt 14 Pré	3,3% 3,3% 3,3% 3,3% 13,3% 26,7% 46,7%	28	2	0	1 R d Boo 1 contre Gre	50,0% 50,0%	8 N 4 D 3 Ond	53,3% 26,7% 20,0%	6 att 24 N	20,0% 80,0%	2 Cou 7 M 12 C 3 As 6 D	6,7% 23,3% 40,0% 10,0% 20,0%	2 1 gratte	0	3 Rair 6 Obs 4 reg 6 Rs 1 boire 1 dort	14,3% 28,6% 19,0% 28,6% 4,8% 4,8%	03.05 10h00
08.05 / 12.05	4 Gretta 2 Xena 1 boogie	57,1% 28,6% 14,3%	1 Der-M 14 B1 1 D-S2 4 P2 10 Pré	3,3% 46,7% 3,3% 13,3% 33,3%	23	7	1	1 Mon Gret 2 Contre Gre 1 r d Gret 1 contre Xe	20,0% 40,0% 20,0% 20,0%	9 N 7 D 5 Ond	42,9% 33,3% 23,8%	6 att 24 N	20,0% 80,0%	5 Cou 8 M 8 C 8 D 1 As	16,7% 26,7% 26,7% 26,7% 3,3%	0	0	2 reg 5 Rs 1 Mict° 1 boire 6 Obs	13,3% 33,3% 6,7% 6,7% 40,0%	10.05 9h15

Nom du chien: Gary

Date:	nom chiens	freq rel	posit° chenil	freq rel	Isoler	contact	Jeu	Soumission/ dominance	freq rel	posit° queue	freq rel	Faciès	freq rel	Cpt loco	freq rel	net	agg	Cpt, action Obs, explo	freq rel	Jour
21.02 / 25.02	4 Hélios 3 Gretta 1 Gypsi 1 Geal 1 Gallia 1 Xena	36,4% 27,3% 9,1% 9,1% 9,1% 9,1%	4 D-B1 1 D-S 7 D-B4 9 Pré 5 D-B2 1 M 3 D-B3	13,3% 3,3% 23,3% 30,0% 16,7% 3,3% 10,0%	19	11	9 B	1 r q Gret 1 R q Héli 1 m c Gall 1 M d Xena	25,0% 25,0% 25,0% 25,0%	20 D-bl 3 D 6 B	69,0% 10,3% 20,7%	30 N	100,0%	7 Cou 13 D 9 M 1 As	23,3% 43,3% 30,0% 3,3%	0	0	8 Obs 2 Rs 2 Rair 1 reg 1 boire	57,1% 14,3% 14,3% 7,1% 7,1%	23.02 9h00
28.02 / 03.03	2 Geal 3 Gypsi 4 Gallia 2 Boog 1 Hélios	16,7% 25,0% 33,3% 16,7% 8,3%	7 D-Bt 1 D-B4 2 D-B3 4 D-B1 1 Der-M 1 D-M 1 D-S 10 Pré	23,3% 3,3% 13,3% 3,3% 3,3% 3,3% 33,3%	17	13	5	1 m pat Gyp 1 M q Gall 1 S Gall 1 M d Gyp 1 S Gyp 1 R mu Boog 1 R q Gall 1 r q Héli 1 R q Geal	11,1% 11,1% 11,1% 11,1% 11,1% 11,1% 11,1% 11,1%	12 N-bl 16 N 1 D-bl	41,4% 55,2% 3,4%	20 N 5 att 5 O	66,7% 16,7% 16,7%	7 Cou 17 D 5 M 1 As	23,3% 56,7% 16,7% 3,3%	0	0	11 Obs 4 Rs 1 Rair 3 Mict° 1 Mange He	57,9% 21,1% 5,3% 15,8% 5,3%	29.02 8h55
06.03 / 10.03	4 Hélios 3 Boog 5 Ioko 3 Xena	26,7% 20,0% 33,3% 20,0%	2 D-B1 8 D-S 4 Pré 4 D-M 1 D-S2 11 D-Bt	6,7% 26,7% 13,3% 13,3% 3,3% 36,7%	15	15	2	1 Rmu Héli 1 R mu Boog 1 P Boog 1 Mc Xena	25,0% 25,0% 25,0% 25,0%	7 B-bl 1 N 2 N-bl 4 B 8 D-bl 2 Ond	29,2% 4,2% 8,3% 16,7% 33,3% 8,3%	14 att 16 N	46,7% 53,3%	12 D 5 As 1 C 7 Cou	40,0% 16,7% 3,3% 23,3%	0	0	14 Obs 1 reg 2 Rair	82,4% 5,9% 11,8%	06.03 9h40
13.03 / 17.03	3 Hélios 3 Gypsi 2 Hercule 1 Gallia 1 Xena	30,0% 30,0% 20,0% 10,0% 10,0%	5 Pré 15 D-S 8 P2 2 Der-M	16,7% 50,0% 26,7% 6,7%	20	10	0		0,0%	6 Ond 10 B 1 D	35,3% 58,8% 5,9%	3 att 1 O 26 N	10,0% 3,3% 86,7%	6 Cou 3 As 8 D 3 M 10 C	20,0% 10,0% 26,7% 10,0% 33,3%	0	0	1 aboie 1 Rair 6 reg 3 Obs 7 Rs 1 mict° 5 dort	4,2% 4,2% 25,0% 12,5% 29,2% 4,2% 20,8%	13.03 10h05

Nom du chien: Gary

Date:	nom chiens	freq rel	posit° chenil	freq rel	Isoler	contact	Jeu	Soumission/ dominance	freq rel	posit° queue	freq rel	Faciès	freq rel	Cpt loco	freq rel	net	agg	Cpt, action Obs, explo	freq rel	Jour
20.03 / 24.03	3 Boog 4 Gallia 3 Gypsi	30,0% 40,0% 30,0%	2 D-B1 3 D-Bt 4 D-S 5 P2 16 Pré	6,7% 10,0% 13,3% 16,7% 53,3%	20	10	5 Bs 1 B 3	1 R mu Boog 1 M c Boog 1 R t Boog 2 m c Gyp 1 M c Gall 1 M c Gyp	14,3% 14,3% 14,3% 28,6% 14,3% 14,3%	10 B 4 D-bl 5 N 4 Ond 3 D 1 B-bl	37,0% 14,8% 18,5% 14,8% 11,1% 3,7%	7 O 2 att 21 N	23,3% 6,7% 70,0%	8 Cou 8 M 11 D 3 C	26,7% 26,7% 36,7% 10,0%	0	0	7 Rs 4 Obs 1 aboie	58,3% 33,3% 8,3%	20.03 15h25
27.03 / 31.03	3 Xena 2 Gretta 3 Gotcha	37,5% 25,0% 37,5%	8 Pré 10 D-S2 4 D-B3 1 D-Bt 1 P2 3 D-B2 1 D-B4 1 Der-M 1 D-S	26,7% 33,3% 13,3% 3,3% 3,3% 10,0% 3,3% 3,3% 3,3%	22	8	2 Bs 2 2	2 R v Gotcha 1 R q Gotcha 2 M c Gretta	40,0% 20,0% 40,0%	9 N-bl 7 Ond 12 N 2 D-bl	30,0% 23,3% 40,0% 6,7%	7 att 2 O 21 N	23,3% 6,7% 70,0%	13 D 11 M 6 Cou	43,3% 36,7% 20,0%	0	0	4 Obs 1 aboie 3 reg 1 mict° 8 Rs	23,5% 5,9% 17,6% 5,9% 47,1%	27.03 9h20
03.04 / 07.04	2 Gotcha 1 Gretta 3 Gypsi 2 Hélios 1 Boogie	22,2% 11,1% 33,3% 22,2% 11,1%	1 D-Bt 5 B1 2 Pré 4 D-B1 15 D-S 3 P2	3,3% 16,7% 6,7% 13,3% 50,0% 10,0%	21	9	3 3	3 m c Gypsi 1 r mu Hélios	75,0% 25,0%	6 D-bl 5 N 3 D 11 N-bl	24,0% 20,0% 12,0% 44,0%	3 O 6 att 21 N	10,0% 20,0% 70,0%	5 Cou 6 M 14 D 5 As	16,7% 20,0% 46,7% 16,7%	0	1	1 Rs 4 Obs 12 reg 5 aboie	4,5% 18,2% 54,5% 22,7%	04.04 10h25
10.04 / 14.04	4 Gretta 2 Boogie 1 Gael	57,1% 28,6% 14,3%	1 D-S 2 B3 1 B4 8 B2 3 B1 2 P2 9 Pré 1 M 3 D-Bt	3,3% 6,7% 3,3% 26,7% 10,0% 6,7% 30,0% 3,3% 10,0%	23	7	4 1 1 1 1 1 1	4 1 r d Boog 1 Sc 1 R mu Gael 1 R mu Gret 1 S Gret 1 m c Boog 1 Mon Gret 1 M c Gret	14,3% 14,3% 14,3% 14,3% 14,3% 14,3% 14,3%	9 N 8 D-bl 1 N-bl 1 B 1 D 3 Ond	39,1% 34,8% 4,3% 4,3% 4,3% 13,0%	3 O 4 att 23 N	10,0% 13,3% 76,7%	13 D 5 Cou 5 M 3 As 4 C	43,3% 16,7% 16,7% 10,0% 13,3%	1	0	2 aboie 5 obs 3 Rs 1 Rair 6 reg	11,8% 29,4% 17,6% 5,9% 35,3%	11.04 10h40

Nom du chien: Gary

Date:	nom chiens	freq rel	posit° chenil	freq rel	Isoler	contact	Jeu	Soumission/ dominance	freq rel	posit° queue	freq rel	Faciès	freq rel	Cpt loco	freq rel	net	agg	Cpt, action Obs, explo	freq rel	Jour
17.04 / 21.04	1 Boogie 2 Gallia 2 Hélios 2 Gypsi	14,3% 28,6% 28,6% 28,6%	1 P2 3 D-Bt 3 D-S 2 D-B1 2 D-S2 1 D-B4 1 Ni3 2 B4 1 B3 14 Pré	3,3% 10,0% 10,0% 6,7% 6,7% 3,3% 3,3% 6,7% 3,3% 46,7%	23	7	4 Bs 1 1 m c Boog 1 B H 1 r q Hélios 1 B G 1 R q Gallia	1 R mu Gyp 1 m c Boog 1 r q Hélios 1 R q Gallia	25,0% 25,0% 25,0% 25,0%	13 N-bl 8 Ond 2 D 7 N	43,3% 26,7% 6,7% 23,3%	6 att 3 O 21 N	20,0% 10,0% 70,0%	10 D 11 M 8 Cou 1 C	33,3% 36,7% 26,7% 3,3%	0	0	3 aboie 3 reg 5 Rs 1 boire 4 Obs	21,4% 21,4% 35,7% 7,1% 28,6%	17.04 8h45
24.04 / 28.04	1 Boogie 1 Gael	50,0% 50,0%	8 Pré 3 P2 4 D-Bt 15 D-S	26,7% 10,0% 13,3% 50,0%	28	2	2Bs	1 R mu Gael	100,0%	11 Ond 2 N-bl 2 N	73,3% 13,3% 13,3%	2 att 28 N	6,7% 93,3%	8 Cou 7 C 8 As 3 D 4 M	26,7% 23,3% 26,7% 10,0% 13,3%	1	0	8 reg 5 Rs 2 Obs 3 dort	44,4% 27,8% 11,1% 16,7%	26.04 9h55
01.05 / 05.05	4 Gypsi 2 Gallia	66,7% 33,3%	1 D-B1 4 D-S 1 D-B4 1 D-B2 5 Pré 2 chenil2 3 P2 7 Ni1 5 B1	3,3% 13,3% 3,3% 3,3% 16,7% 6,7% 10,0% 23,3% 16,7%	24	6	4 2 m c Gall 1 M q Gall 1 M d Gall	2 m c Gall 1 M q Gall 1 M d Gall	50,0% 25,0% 25,0%	1 N-bl 4 D-bl 3 Ond 2 D 14 N	4,2% 16,7% 12,5% 8,3% 58,3%	6 att 4 O 20 N	20,0% 13,3% 66,7%	7 Cou 9 M 7 D 5 As 2 C	23,3% 30,0% 23,3% 16,7% 6,7%	0	0	3 Rs 1 boire 6 Obs 4 reg 1 dort	20,0% 6,7% 40,0% 26,7% 6,7%	03.05 9h10
08.05 / 12.05	2 Gretta	100,0%	6 D-S 1 D-B1 8 B1 11 Pré 4 P2	20,0% 3,3% 26,7% 36,7% 13,3%	28	2	2 3 Bs	1 m c Gret 1 M c Gret	50,0% 50,0%	3 N-bl 10 Ond 10 D	13,0% 43,5% 43,5%	2 O 3 att 25 N	6,7% 10,0% 83,3%	10 Cou 9 M 4 D 7 C	33,3% 30,0% 13,3% 23,3%	0	0	6 Rs 2 aboie 5 reg 3 Obs	37,5% 12,5% 31,3% 18,8%	10.05 10h15

Nom du chien: **Gypsi**

Date:	nom chiens	freq rel	posit° chenil	freq rel	Isoler	con-tact	Jeu	Soumission/ dominance	freq rel	posit° queue	freq rel	Facies	freq rel	Cpt loco	freq rel	net	agg	Cpt, action Obs, explo	freq rel	Jour
20.03 / 24.03	2 Gallia 11 Geal 2 Boog 1 Gary	12,5% 68,8% 12,5% 6,3%	1 D-M 24 Pré 1 D-Bt 1 Der-M 3 D-S	3,3% 80,0% 3,3% 3,3% 10,0%	14	16	1 B	4 R q Geal 5 R v Geal 1 R mu Geal 1 R mu Gary 1 R d Boog	33,3% 41,7% 8,3% 8,3% 8,3%	5 N 2 B 13 D 4 Ond 5 D-bl	17,2% 6,9% 44,8% 13,8% 17,2%	9 att 21 N	30,0% 70,0%	17 D 2 Cou 10 M 1 As	56,7% 6,7% 33,3% 3,3%	0	0	8 Obs 5 Rs 1 Mict°	57,1% 35,7% 7,1%	20.03 9h55
27.03 / 31.03	2 Gallia 3 Gotcha	40,0% 60,0%	6 P2 4 Pré 2 D-M 14 B1 4 B2	20,0% 13,3% 6,7% 46,7% 13,3%	25	5	1	1 R d Gotcha 1 M c Gotcha 1 r d Gotcha	33,3% 33,3% 33,3%	16 N 6 D 3 Ond	64,0% 24,0% 12,0%	3 att 1 O 26 N	10,0% 3,3% 86,7%	2 Cou 12 M 5 As 11 D	6,7% 40,0% 16,7% 36,7%	0	0	10 Rs 1 Mict° 5 Obs 1 Rair 7 reg	41,7% 4,2% 20,8% 4,2% 29,2%	27.03 9h40
03.04 / 07.04	4 Gael 2 Hélios	66,7% 33,3%	17 B1 1 D-B1 4 Pré 7 D-S 1 P2	56,7% 3,3% 13,3% 23,3% 3,3%	24	6	0	1 R q Gael 1 R d Gael 1 R d Hélios	33,3% 33,3% 33,3%	6 D 6 N 1 N-bl 4 D-bl	35,3% 35,3% 5,9% 23,5%	6 att 24 N	20,0% 80,0%	7 M 8 D 2 Cou 5 As 8 C	23,3% 26,7% 6,7% 16,7% 26,7%	2	0	2 Rs 1 Mict° 5 Obs 3 Rair 9 reg	10,0% 5,0% 25,0% 15,0% 45,0%	04.04 10h10
10.04 / 14.04	1 Gretta 5 Gallia 7 Hélios 3 Gael 2 Gary	5,6% 27,8% 38,9% 16,7% 11,1%	1 D-B1 6 D-S 18 Pré 3 P2 2 B1	3,3% 20,0% 60,0% 10,0% 6,7%	12	18	8	1 S Hélios 1 M c Gary 1 m d Gary 1 m c Hélios 2 M c Hélios 1 S Gallia 1 M c Gallia 1 R mu Gret 1 R q Hélios 1 R d Gael	9,1% 9,1% 9,1% 9,1% 18,2% 9,1% 9,1% 9,1% 9,1% 9,1%	4 N 4 Ond 2 D-bl 14 D	16,7% 16,7% 7,4% 58,3%	4 att 8 O 18 N	13,3% 26,7% 60,0%	3 As 3 C 11 Cou 10 D 3 M	10,0% 10,0% 36,7% 33,3% 10,0%	0	0	3 Rair 2 Rs 6 reg 1 Obs	25,0% 16,7% 50,0% 8,3%	13.04 8h50

Nom du chien: Gypsi

Date:	nom chiens	freq rel	posit° chenil	freq rel	Isoler	contact	Jeu	Soumission/ dominance	freq rel	posit° queue	freq rel	Faciès	freq rel	Cpt loco	freq rel	net	agg	Cpt, action Obs, explo	freq rel	Jour
21.02 / 25.02	1 Gallia 1 Gino 2 Xena	25,0% 25,0% 50,0%	1 D-B1 4 B4 7 D-B3 2 B2 1 D-B2 11 B1 1 M 2 Pré	3,3% 13,3% 23,3% 6,7% 3,3% 36,7% 3,3% 6,7%	26	4	0	1 r q Gal 1 R Gino 1 R Xena	33,3% 33,3% 33,3%	2 D-bl 11 D 5 B	11,1% 61,1% 27,8%	11 att 19 N	36,7% 63,3%	13 D 2 As 11 C 1 Cou 3 M	43,3% 6,7% 36,7% 3,3% 10,0%	0	0	12 Obs 4 Reg 3 Rs 4 dort	52,2% 17,4% 13,0% 17,4%	22.02 14h50
28.02 / 03.03	2 Gary 4 Gallia 4 Hélios 3 Xena 2 Gretta	13,3% 26,7% 26,7% 20,0% 13,3%	4 D-B1 7 Pré 9 D-S 5 D-Bt 1 D-B4 1 D-S2 3 D-M	13,3% 23,3% 30,0% 16,7% 3,3% 3,3% 10,0%	15	15	1 1 B	1 M d Gary 1 R q hélios 1 R mu hél 1 R d Xena 1 R d Gret 1 r q Gal 1 r mu Gal	14,3% 14,3% 14,3% 14,3% 14,3% 14,3% 14,3%	9 D 3 Ond 12 B 2 D-bl 4 N	31,0% 10,3% 41,4% 6,9% 13,8%	16 att 1 O 13 N	53,3% 3,3% 43,3%	7 Cou 20 D 1 As 2 M	23,3% 66,7% 3,3% 6,7%	0	0	12 Obs 3 Rair 5 Rs 1 mict° 2 aboie	52,2% 13,0% 21,7% 4,3% 8,7%	01.03 10h15
06.03 / 10.03	7 Gall 1 geal 7 Gary 2 Gretta 1 Ioko	38,9% 5,6% 38,9% 11,1% 5,6%	3 D-bt 2 D-B1 6 D-S 19 Pré	10,0% 6,7% 20,0% 63,3%	12	18	2 B Gal 1 B Gar 2 Bs 11	2 M c Gal 1 R mu Gal 3 S Gary 1 r mu Ioko 1 s Gretta 1 M c Gret 3 M c Gary	16,7% 8,3% 25,0% 8,3% 8,3% 8,3% 25,0%	8 N 6 D-bl 1 N-bl 9 D 2 Ond	30,8% 23,1% 0,0% 34,6% 7,7%	11 att 6 O 13 N	36,7% 20,0% 43,3%	16 D 3 As 6 Cou 1 C 4 M	53,3% 10,0% 20,0% 3,3% 13,3%	0	1 grogne	13 Obs 1 Rair	92,9% 7,1%	06.03 16h25
13.03 / 17.03	6 Hélios 2 Geal 1 Boogie 1 Gary 2 Hercule	50,0% 16,7% 8,3% 8,3% 16,7%	5 B1 2 D-B1 8 D-S 2 P2 13 Pré	16,7% 6,7% 26,7% 6,7% 43,3%	18	12	7	1 R q Boog 3 M c Hél 3 M orei Hél 1 Mon Hél 1 R d Geal	11,1% 33,3% 33,3% 11,1% 11,1%	1 B 1 D-bl 1 B 8 D	9,1% 9,1% 9,1% 72,7%	16 N 7 O 7 N	53,3% 23,3% 23,3%	14 D 5 As 6 Cou 3 M 3 C	46,7% 16,7% 20,0% 10,0% 10,0%	0	0	9 reg 5 Obs 2 aboie 3 Rair	47,4% 26,3% 10,5% 15,8%	13.03 9h30

Nom du chien: **Gypsi**

Date:	nom chiens	freq rel	posit° chenil	freq rel	Isoler	con-tact	Jeu	Soumission/ dominance	freq rel	posit° queue	freq rel	Faciès	freq rel	Cpt loco	freq rel	net	agg	Cpt, action Obs, explo	freq rel	Jour
17.04 / 21.04	2 Gallia 1 Hélios 3 Troye 1 Gotcha 5 Xena 1 Gaelly 2 Gary	13,3% 6,7% 20,0% 20,0% 33,3% 6,7% 13,3%	1 D-B2 1 D-B3 4 P2 2 Pré 4 B1 8 D-S 3 B2 7 D-Bt	3,3% 3,3% 13,3% 6,7% 13,3% 26,7% 10,0% 23,3%	15	15	2 1 R q Hélios 1 M c Xena 1 M c Gary 1 R d Gael 1 R mu Xena 1 R d Gotch 1 R or Xena	14,3% 14,3% 14,3% 14,3% 14,3% 14,3% 14,3%	8 N 4 Ond 14 D 2 D-bl	28,6% 14,3% 50,0% 7,1%	5 att 5 O 20 N	16,7% 16,7% 66,7%	16 D 10 Cou 2 As 2 M	53,3% 33,3% 6,7% 6,7%	0	3 Troye	5 Obs 5 reg 3 Rair 1 aboie	35,7% 35,7% 20,0% 6,7%	17.04 9h30	
24.04 / 28.04	3 Gallia 3 Gotcha 2 Hélios 2 Gary 1 Xena 1 Gretta	25,0% 25,0% 16,7% 16,7% 8,3% 8,3%	1 B4 1 D-Bt 1 D-B4 2 D-B1 1 P2 1 D-B2 12 Pré 2 Ni2 8 D-S 1 M	3,3% 3,3% 3,3% 6,7% 3,3% 3,3% 40,0% 3,3% 26,7% 3,3%	18	12 1Ss	3 1 m c Gal 1 M q Gal 1 contre Gar 1 R t Gret 1 R mu Gotc 1 M q Hélios 1 R d Xena 1 R mu Gal 1 M c Hélios 1 R d Gary	10,0% 10,0% 10,0% 10,0% 10,0% 10,0% 10,0% 10,0% 10,0% 10,0%	15 D 4 N 6 Ond 2 D-bl	55,6% 14,8% 22,2% 7,4%	5 att 5 O 20 N	16,7% 16,7% 66,7%	10 Cou 5 M 1 C 2 As 12 D	33,3% 16,7% 3,3% 6,7% 40,0%	1 rou ds marre	0	3 Rs 4 reg 1 boire 5 Obs 1 pleure	21,4% 28,6% 7,1% 35,7% 7,1%	26.04 18h45	
01.05 / 05.05	1 Boogie 4 Gall 1 Xena 3 Hélios 1 Gary	10,0% 40,0% 10,0% 30,0% 10,0%	3 D-Bt 18 D-S 8 Pré 1 P2	10,0% 5,9% 26,7% 3,3%	20	10	2 1 M c Gall 1 M q Gall 1 r mu Héli 2 P t Héli 1 R d Gary 1 R q Boog 2 contre Gal 1 R d Xena	10,0% 10,0% 10,0% 20,0% 10,0% 10,0% 20,0% 10,0%	4 D-bl 5 N 2 D 2 Ond	30,8% 38,5% 15,4% 15,4%	3 att 2 O 25 N	10,0% 6,7% 83,3%	6 Cou 4 D 3 M 5 As 12 C	20,0% 13,3% 10,0% 16,7% 40,0%	2	0	5 reg 3 Obs 1 Rair 1 Rs 5 dort 1 R Bt	31,3% 18,8% 6,3% 6,3% 31,3% 6,3%	03.05 9h40	
08.05 / 12.05	5 Gallia 3 Boogie	62,5% 37,5%	6 Pré 6 P2 18 D-S	20,0% 20,0% 60,0%	22	8	2 1 M d Gall 1 m q Gall 3 contre Bo 3 P t Gall	12,5% 12,5% 37,5% 37,5%	1 D-bl 5 D 6 Ond	8,3% 41,7% 50,0%	2 O 2 att 26 N	6,7% 6,7% 86,7%	8 Cou 2 D 2 M 2 As 16 C	26,7% 6,7% 6,7% 6,7% 53,3%	2	0	1 aboie 2 Obs 1 Rs 7 reg 7 dort	5,6% 11,1% 5,6% 38,9% 38,9%	10.05 15h30	

Nom du chien: Xena

Date:	nom chiens	freq rel	posit° chenil	freq rel	Isoler	contact	Jeu	Soumission/ dominance	freq rel	posit° queue	freq rel	Facies	freq rel	Cpt loco	freq rel	net	agg	Cpt, action Obs, explo	freq rel	Jour
			3 D-B1	10,0%																
13.17 / 17.03	5 hercule 5 Hélios 1 Gypsi 1 Gael 1 Gary 1 Ioko	35,7% 35,7% 7,1% 7,1% 7,1% 7,1%	12 D-S 7 Pré 3 B1 2 D-Bt 5 D-B1 1 Ni4	40,0% 23,3% 10,0% 6,7% 16,7% 3,3%	16	14	3	1 R q Héli 1 r q Ioko 1 R mu Héli 1 Mon Gary 1 m d Héli 1 m c Héli 1 R mu Her	14,3% 14,3% 14,3% 14,3% 14,3% 14,3% 14,3%	4 B 3 N 2 D 4 D-bl	30,8% 23,1% 15,4%	24 N 4 att 2 O	80,0% 13,3% 6,7%	4 As 4 D 7 Cou 2 M 13 C	13,3% 13,3% 23,3% 6,7% 43,3%	0	0	4 Obs 11 Reg 1 Rair	25,0% 68,8% 6,3%	13.03 9h15
20.03 / 24.03	2 Gall 2 Gret 2 Hélios 1 Gypsi	28,6% 28,6% 28,6% 14,3%	8 Pré 2 P2 11 B4 2 D-S 1 D-B2 2 D-B4 4 Ni4	26,7% 6,7% 36,7% 6,7% 3,3% 6,7% 13,3%	23	7	0	1 R q Gall 1 R q Hélios	50,0% 50,0%	10 D 2 D-bl 9 N 1 ond	45,5% 9,1% 40,9% 4,5%	1 O 7 att 22 N	3,3% 23,3% 73,3%	5 Cou 8 M 1 As 9 D 7 C	16,7% 26,7% 3,3% 30,0% 23,3%	0	0	6 Obs 1 boire 3 Rs 2 Mict° 2 Rair 2 reg 3 dort	31,6% 5,3% 15,8% 10,5% 10,5% 10,5% 15,8%	22.03 8h55
27.03 / 31.03	1 Gary 3 Gypsi 1 Hélios 2 Boogie	14,3% 42,9% 14,3% 28,6%	5 Ni4 9 B4 1 D-B3 1 D-S 4 P2 2 Pré 1 B3 1 Ni3 4 D-Bt 1 D-B4 1 D-B1	16,7% 30,0% 3,3% 3,3% 13,3% 6,7% 3,3% 3,3% 13,3% 3,3% 3,3%	23	7	0	1 r d Hélios	100,0%	16 N 5 D 1 D-bl 4 Ond 1 N-bl	59,3% 18,5% 3,7% 14,8% 3,7%	6 att 24 N	20,0% 80,0%	7 Cou 9 M 3 C 11 D	23,3% 30,0% 10,0% 36,7%	3se g contre barreaux	0	2 Rs 4 reg 7 Obs 1 boire 1 Rair 1 Mâche	12,5% 25,0% 43,8% 6,3% 6,3% 6,3%	30.03 9h05
03.04 / 07.04	8 Hélios 11 Boogie	42,1% 57,9%	9 D-Bt 3 Pré 1 P2 17 D-S	30,0% 10,0% 3,3% 56,7%	11	19	0	4 p t Hélios 6 P t Boog	40,0% 60,0%	5 D 3 N	62,5% 37,5%	5 att 25 N	16,7% 83,3%	1 Cou 5 D 2 M 4 As 18 C	3,3% 16,7% 6,7% 13,3% 60,0%	2	0	9 reg 3 Rs 1 Mict° 7 dort 1 Rair	42,9% 14,3% 4,8% 33,3% 4,8%	04.04 9h20

Nom du chien: Xena

Date:	nom chiens	freq rel	posit° chenil	freq rel	Isoler	contact	Jeu	Soumission/ dominance	freq rel	posit° queue	freq rel	Faciès	freq rel	Cpt loco	freq rel	net	agg	Cpt, action Obs, explo	freq rel	Jour
21.02 / 25.02	2 Gypsi 1 Gary 4 Boogie 2 Hélios 1 Gino	20,0% 10,0% 40,0% 20,0% 10,0%	5 D-M 1 M 8 D-S 5 P2 1 D-Bt 2 B4 2 D-B1 1 D-B4 2 B1 1 D-B2 1 Ni1	16,7% 3,3% 26,7% 16,7% 3,3% 6,7% 6,7% 3,3% 6,7% 3,3% 3,3%	17	9	1	1 r Gary 2 r Hélios 1 r gypsi 1 R Gino	20,0% 40,0% 20,0% 20,0%	9 D 6 N 6 D-bl 3 B	37,5% 25,0% 25,0% 12,5%	9 att 21 N	30,0% 70,0%	15 D 4 As 2 Cou 7 M 2 C	50,0% 13,3% 6,7% 23,3% 6,7%	0	0	13 Obs 4 Rs 2 Ex	68,4% 21,1% 10,5%	22.02 14h00
28.02 / 03.03	2 Gypsi 4 Gary 1 Boogie 3 Gallia 5 Hélios	13,3% 26,7% 6,7% 20,0% 33,3%	2 B4 1 Ni4 2 B3 1 Ni2 1 Ni3 1 B2 5 D-B1 3 D-B4 3 D-B2 7 D-S2 3 D-Bt 1 D-S1	6,7% 3,3% 6,7% 3,3% 3,3% 3,3% 16,7% 10,0% 10,0% 23,3% 10,0% 3,3%	19	16	2 B 1 Bs	1 m Gypsi 2 Mon Hél 1 R q Gall 1 R q Hél	20,0% 40,0% 20,0% 20,0%	10 D-bl 4 N 7 B 5 Ond 3 D	33,3% 13,3% 23,3% 16,7% 10,0%	11 att 19 N	36,7% 63,3%	7 Cou 7 M 16 D	23,3% 23,3% 53,3%	0	0	11 Obs 2 Rs	84,6% 15,4%	01.03 9h40
06.03 / 10.03	4 Boogie 3 Hélios 1 Gary 1 Gallia 1 Gypsi	40,0% 30,0% 10,0% 10,0% 10,0%	15 Pré 2 D-B3 3 D-B2 4 D-S2 3 D-S	50,0% 6,7% 10,0% 13,3% 10,0%	20	10	1 Bs 1 Bois	1 S d Hél 1 S d Gypsi 1 R v Boog 1 R mu Gall	25,0% 25,0% 25,0% 25,0%	11 N 2 D-bl 3 N-bl 11 D	36,7% 6,7% 10,0% 36,7%	6 att 1 O 23 N	20,0% 3,3% 76,7%	17 D 8 Cou 5 M	56,7% 26,7% 16,7%	0	0	9 Obs 2 Mictions 4 Rs 2 Rair	52,9% 11,8% 23,5% 11,8%	07.03 8h50

Nom du chien: Xena

Date:	nom chiens	freq rel	posit° chenil	freq rel	Isoler	contact	Jeu	Soumission/ dominance	freq rel	posit° queue	freq rel	Facès	freq rel	Cpt loco	freq rel	net	agg	Cpt, action Obs, explo	freq rel	Jour
10.04 / 14.04	1 Gary 3 Gallia 6 Hélios 1 Boogie	9,1% 27,3% 54,5% 9,1%	17 Pré 6 D-S 3 P2 3 D-Bt 1 B2	56,7% 20,0% 10,0% 10,0% 3,3%	19	11	6 6 Sc	1 r t Hélios 1 m c Gallia 1 s Gallia 2 Mon Hélios 1 m c Hélios 1 M c Hélios	14,3% 14,3% 14,3% 28,6% 14,3% 14,3%	1 N-bl 15 D 7 N	4,3% 65,2% 30,4%	21 N 3 att 6 O	70,0% 10,0% 20,0%	10 Cou 11 D 2 M 7 C	33,3% 36,7% 6,7% 23,3%	1 se r	2	8 reg 3 Obs	72,7% 27,3%	11.04 10h25
17.04 / 21.04	1 Gary 2 Boogie 1 Gotcha 4 Gypsi	12,5% 25,0% 12,5% 50,0%	1 Der-M 2 D-M 10 P2 9 Pré 2 D-B1 3 D-Bt 3 D-S	3,3% 6,7% 33,3% 30,0% 6,7% 10,0% 10,0%	22	8	0 1 R mu Gary 1 R mu Gotc 3 m c Gypsi 1 m d Gypsi	1 r q Gallia 1 R mu Gary 1 R mu Gotc 3 m c Gypsi 1 m d Gypsi	14,3% 14,3% 14,3% 42,9% 14,3%	13 D 11 N 1 D-bl 2 B 2 Ond	44,8% 37,9% 3,4% 6,9% 6,9%	4 att 4 O 22 N	13,3% 13,3% 73,3%	12 M 7 Cou 1 As 8 D 2 C	40,0% 23,3% 3,3% 26,7% 6,7%	0	4 Gyr	4 Rair 4 Obs 3 Rs 1 Mict° 3 reg	26,7% 26,7% 20,0% 6,7% 20,0%	11.04 9h15
24.04 / 28.04	1 Gallia 1 Gotcha 2 Gaelly 2 Boogie	16,7% 16,7% 33,3% 33,3%	1 Der-M 3 D-B1 1 D-Bt 7 P2 2 B4 8 Pré 8 D-S	3,3% 10,0% 3,3% 23,3% 6,7% 26,7% 26,7%	24	6	1 Ss 1 r q Gallia 2 r q Gael 1 R t Gotcha	1 r q Gallia 2 r q Gael 1 R t Gotcha	25,0% 50,0% 25,0%	19 D 7 D-bl 2 N 2 Ond	63,3% 23,3% 6,7% 6,7%	5 att 25 N	16,7% 83,3%	10 Cou 4 M 16 D	33,3% 13,3% 53,3%	0	0	3 Rs 5 Obs 5 aboie 2 reg 1 boire	18,8% 31,3% 31,3% 12,5% 6,3%	26.04 19h00
01.05 / 05.05	7 Boogie 4 Hélios 3 Gypsi 1 Gretta	46,7% 26,7% 20,0% 6,7%	22 D-S 7 Pré 1 P2	73,3% 23,3% 3,3%	15	15	0 1 r d Gypsi 1 R d Gretta 4 contre Hél 5 p t Boog 1 r d Boog 1 Contre Boo	1 r d Gypsi 1 R d Gretta 4 contre Hél 5 p t Boog 1 r d Boog 1 Contre Boo	7,7% 7,7% 30,8% 38,5% 7,7% 7,7%	9 D 1 N	90,0% 10,0%	30 N	100,0%	18 C 4 D 2 As 6 Cou	60,0% 13,3% 6,7% 20,0%	1	0	11 reg 2 Rair 5 dort	61,1% 11,1% 27,8%	03.05 8h25
08.05 / 12.05	4 Gaelly 1 Gary 1 Boogie 1 Gypsi	57,1% 14,3% 14,3% 14,3%	10 D-S 1 D-B1 2 Der-M 12 B1 3 Pré 2 P2	33,3% 3,3% 6,7% 40,0% 10,0% 6,7%	23	7	1 1 contre Gar 1 R d Gael 3 contre Gae 1 r d Boog 1 m q Gyp	1 contre Gar 1 R d Gael 3 contre Gae 1 r d Boog 1 m q Gyp	14,3% 14,3% 42,9% 14,3% 14,3%	10 D	100,0%	1 att 1 O 28 N	3,3% 3,3% 93,3%	6 Cou 3 M 1 D 1 As 19 C	20,0% 10,0% 3,3% 3,3% 63,3%	2	0	1 mict° 2 Rs 4 reg 8 dort 1 Obs	6,3% 12,5% 25,0% 50,0% 6,3%	10.05 10h00

Nom du chien: **Hélios**

Date:	nom chiens	freq rel	posit° chenil	freq rel	Isoler	contact	Jeu	Soumission/ dominance	freq rel	freq rel	Facies	freq rel	Cpt loco	freq rel	net	agg	Cpt, a Obs, rel	freq	Jour
20.03 / 24.03	2 Gallia 4 Geally 1 Boog 5 Gypsi	16,7% 33,3% 8,3% 41,7%	1 Pré 1 P2 2 D-Bt 26 D-S	3,3% 3,3% 6,7% 86,7%	18	12	0	2 P Geal 2 R q Geal 1 r d Boog 1 r mu Boog	33,3% 33,3% 16,7% 16,7%	21,1% 15,8% 5,3% 5,3%	3 att 27 N	10,0% 90,0%	7 D 1 Cou 1 M 21 C	23,3% 3,3% 3,3% 70,0%	0	0	1 mic 4 Obs 2 Rait 6 reg 10 do	4,3% 17,4% 8,7% 26,1% 43,5%	20.03 15h10
27.03 / 31.03	2 Boogie 4 Xena 1 Gary	28,6% 57,1% 14,3%	13 D-S 9 D-Bt 3 Pré 5 P2	43,3% 30,0% 10,0% 16,7%	23	7	0	1 mon Xena	100,0%	10,0% 3,3% 86,7%	10 T 4 att 16 N	33,3% 13,3% 53,3%	4 Cou 20 D 6 M	0,0% 66,7% 20,0%	0	0	15 reg 3 Rs 1 abo 1 mic 4 Obs 1 Rait	60,0% 12,0% 4,0% 4,0% 16,0% 4,0%	30.03 9h55
03.04 / 07.04	1 Gotcha 3 Boogie 2 Gary 1 Xena	14,3% 42,9% 28,6% 14,3%	6 D-Bt 4 B1 7 D-S 10 Pré 3 P2	20,0% 13,3% 23,3% 33,3% 10,0%	23	7	0	1 p t Boogie 1 r q Boogie 1 R q Xena 1 R d Gotc	25,0% 25,0% 25,0% 25,0%	44,4% 11,1% 37,0% 7,4%	6 att 24 N	20,0% 80,0%	2 C 1 As 7 Cou 11 D 9 M	6,7% 3,3% 23,3% 36,7% 30,0%	0	0	2 dort 5 Obs 4 Rait 3 Rs 3 reg	11,8% 29,4% 23,5% 17,6% 17,6%	06.06 9h40
10.04 / 14.04	3 Gary 1 Boogie 1 Gretta 1 Xena	50,0% 16,7% 16,7% 16,7%	2 B2 2 D-B2 5 D-S 5 Pré 1 D-M 10 D-Bt 1 D-B1 4 P2	6,7% 6,7% 16,7% 16,7% 3,3% 33,3% 3,3% 13,3%	24	6	0	1 R d Gary 1 R v Gary 1 R d Gretta 1 R d Xena	25,0% 25,0% 25,0% 25,0%	19,0% 33,3% 47,6% 4,8%	3 att 27 N	10,0% 90,0%	6 M 13 D 8 C 3 Cou	20,0% 43,3% 26,7% 10,0%	0	0	5 Rs 7 reg 1 Rait 1 mic 1 abo 4 dort	23,8% 33,3% 4,8% 4,8% 4,8% 19,0%	11.04 9h25
17.04 / 21.04	1 Xena 6 Gotcha 2 Gallia 1 Hercule 2 Boogie	8,3% 50,0% 16,7% 8,3% 16,7%	13 D-B1 3 D-S 1 Ss-Bt 9 D-Bt 2 Pré 2 P2	43,3% 10,0% 3,3% 30,0% 6,7% 6,7%	18	12	0	5 Contre Got 2 P t Boogie 1 R d Gallia 1 r d Gallia 1 R d Gotcha	50,0% 20,0% 10,0% 10,0% 10,0%	69,2% 7,7% 23,1%	6 att 24 N	20,0% 80,0%	9 D 3 Cou 1 M 1 As 16 C	30,0% 10,0% 3,3% 3,3% 53,3%	3	0	6 Obs 6 reg 3 Rait 1 Rs 2 dort	33,3% 33,3% 16,7% 5,6% 11,1%	17.04 10h55

Nom du chien: **Hélios**

Date:	nom chiens	freq rel	posit° chenil	freq rel	Isoler	contact	Jeu	Soumission/ dominance	freq rel	posit° queue	freq rel	Faciès	freq rel	Cpt loco	freq rel	net	agg	Cpt, action Obs, explo	freq rel	Jour
21.02 / 25.02	2 Xena 1 Gael 3 Gary 11 Gotcha	0,1% 5,9% 17,6% 64,7%	2 Pré 2 P2 5 D-S 15 D-B1 4 D-Bt 1 B1 1 B4	6,7% 6,7% 16,7% 50,0% 13,3% 3,3% 3,3%	13	17	0	1 R q Geal 2 R d Gary 2 R d Gotc 1 R Xena 1 R Gary	14,3% 28,6% 28,6% 14,3% 14,3%	9 D 10 B	47,4% 52,6%	28 N 2 att	93,3% 6,7%	14 D 3 Cou 2 As 2 M 9 C	46,7% 10,0% 6,7% 6,7% 30,0%	0	0	8 Obs 3 Rs	72,7% 27,3%	22.02 14h15
28.02 / 03.03	5 Gael 1 Gall 1 Gretta 1 Xena 3 Boogie	45,5% 9,1% 9,1% 9,1% 27,3%	5 D-B1 4 D-Bt 10 Pré 4 P2 1 M 5 D-S 1 D-B2	16,7% 13,3% 33,3% 13,3% 3,3% 16,7% 3,3%	19	11	0	1 Mon Geal 1 M d Geal 1 M c Geal 1 R q Boog 1 R q Geal 1 R mu gall 1 R v Geal	14,3% 14,3% 14,3% 14,3% 14,3% 14,3% 14,3%	18 B 8 D 4 D-bl	60,0% 26,7% 13,3%	19 N 11 att	63,3% 36,7%	19 D 4 Cou 7 M	63,3% 13,3% 23,3%	0	0	4 Rs 3 Rair 1 Mict° 1 Boit 10 Obs 2 reg	19,0% 14,3% 4,8% 4,8% 47,6% 9,5%	29.02 9h35
06.03 / 10.03	6 Geal 6 Gypsi 2 Boog 1 Ioko 3 Xena 1 Gall	31,6% 31,6% 10,5% 5,3% 15,8% 5,3%	7 D-S 2 D-B1 10 D-Bt 8 Pré 3 P2	23,3% 6,7% 33,3% 26,7% 10,0%	11	19	0	1 R t Boog 1 R mu Gyp 1 R v Gall 1 P Gypsi 1 R mu Ioko 1 R d Xena 2 R q Xena 2 R Q Gyp	10,0% 10,0% 10,0% 10,0% 10,0% 10,0% 20,0% 20,0%	8 N 5 B 7 D 1 Ond	38,1% 23,8% 33,3% 4,8%	7 att 23 N	23,3% 76,7%	1 As 11 D 9 M 1 Cou 8 C	3,3% 36,7% 30,0% 3,3% 26,7%	0	0	7 Obs 3 Rair 4 Rs 1 Mict°	46,7% 20,0% 26,7% 6,7%	07.03 13h10
13.03 / 17.03	9 Boog 4 Gall 4 Gretta	52,9% 23,5% 23,5%	11 D-S2 15 Pré 2 D-B4 2 D-S	36,7% 50,0% 6,7% 6,7%	13	17	2 B 1 Bs	1 R d Gret 1 R c Gret 1 R q Gret	33,3% 33,3% 33,3%	7 D-bl 14 D 6 N	25,9% 51,9% 22,2%	5 att 25 N	16,7% 83,3%	17 D 6 Cou 4 M 2 C 1 As	56,7% 20,0% 13,3% 6,7% 3,3%	0	0	10 Obs 6 Reg 3 Rs 1 Rair	50,0% 30,0% 15,0% 5,0%	16.03 9h00

Nom du chien: **Hélios**

Date:	nom chiens	freq rel	posit° chenil	freq rel	Isoler	contact	Jeu	Soumission/ dominance	freq rel	freq rel	Faciès	freq rel	Cpt loco	freq rel	net	agg	Cpt, a Obs, rel	freq rel	Jour
24.04 / 28.04	3 Gallia 3 gary 9 Boogie 1 Xena 1 Gal-Boog	17,6% 17,6% 52,9% 5,9% 5,9%	15 D-S 3 P2 7 Pré 2 D-B4 3 D-Bt	50,0% 10,0% 23,3% 6,7% 10,0%	13	17	1 Bg 1Bg 1Bs 1 r d Boog	1 R v Gary 2 Pt Boog 3 Contre Bo 1 r d Boog	14,3% 28,6% 42,9% 14,3%	27,8% 55,6% 11,1% 5,6%	4 att 26 N	13,3% 86,7%	1 M 10 D 11 C 1 As 7 Cou	3,3% 33,3% 36,7% 3,3% 23,3%	0	0	8 reg 1 Rs 1 dort 4 Obs 1 abo	53,3% 6,7% 6,7% 26,7% 6,7%	26.04 9h25
01.05 / 05.05	1 Gotcha 2 Gallia 4 Xena 3 Gypsi	10,0% 20,0% 40,0% 30,0%	1 B3 1 D-B2 2 D-M 4 D-S 2 D-Bt 15 Pré 5 P2	3,3% 3,3% 6,7% 13,3% 6,7% 50,0% 16,7%	20	10	4 1B G	1 m d Gyp 1 m c Gyp 1 M q Gall 1 M d Gall 1 R d Xena 3 contre Xe 1 R mu Got	11,1% 11,1% 11,1% 11,1% 11,1% 33,3% 11,1%	13,8% 27,6% 24,1% 34,5%	5 att 5 O 20 N	16,7% 16,7% 66,7%	15 Cou 9 D 4 M 2 C	50,0% 30,0% 13,3% 6,7%	0	0	1 abo 5 Obs 1 boir 1 Rs 3 reg	9,1% 45,5% 9,1% 9,1% 27,3%	03.05 9h25
08.05 / 12.05	3 Boogie 5 Gypsi 3 Gallia	27,3% 45,5% 27,3%	7 D-Bt 3 D-S2 1 D-B3 6 Pré 10 D-S 1 D-B2 2 B1	23,3% 10,0% 3,3% 20,0% 33,3% 3,3% 6,7%	19	11	3 Bs 3 Bg 1 Bg	1 R mu Gyp 2 contre Bo 1 R q Gyp 1 r d Gyp	20,0% 40,0% 20,0% 20,0%	23,1% 15,4% 15,4% 46,2%	3 O 2 att 25 N	10,0% 6,7% 83,3%	10 Cou 14 D 4 C 2 M	33,3% 46,7% 13,3% 6,7%	0	0	1 Obs 1 abo 2 boir 6 reg 1 Rs	9,1% 9,1% 18,2% 54,5% 9,1%	10.05 9h45

nom du chien: **Gotcha**

Date:	nom chiens	freq rel	posit° chenil	freq rel	Isoler	contact	Jeu	Soumission/ dominance	freq rel	freq rel	freq rel	Faciès	freq rel	Cpt loco	freq rel	net	agg	Cpt, action Obs, explo	freq rel	Jour, Heure
21.02 / 25.02	5 Gypsi 2 Gaelly 3 Gino	50,0% 20,0% 30,0%	13 D-M 16 B2 1 D-B1	43,3% 53,3% 3,3%	20	10	4	1 r q Gypsi 1 r q Gino 1 mon Geal 2 Mon Gino 1 M Geal 1 m Gypsi	14,3% 14,3% 14,3% 28,6% 14,3% 14,3%	9 N 3 N-bl 3 D 1 B	30,0% 20,0% 20,0% 4,0%	29 N 1 att	96,7% 3,3%	3 M 16 C 3 Cou 8 D	10,0% 53,3% 10,0% 26,7%	1	0	9 Obs 3 Rs	75,0% 25,0%	22.02 13h30
29.02 / 03.03.	Gotcha s'étant blessée à l'épaule, elle est retournée dans sa famille d'accueil en convalescence.																			
06.03 / 10.03.	Elle est toujours absente.																			
13.03 / 17.03	Elle est toujours blessée.																			
20.03 / 24.03	Elle est toujours absente.																			
27.03 / 31.03	3 Gaelly 2 Gary 1 Xena	50,0% 33,3% 16,7%	2 D-B2 12 D-S 1 D-Bt 1 D-B4 13 D-S2 1 D-B3	24,0% 40,0% 3,3% 3,3% 43,3% 3,3%	24	6	0	1 r q Gael 1 r mu Gary 1 r d Xena 1 R d Gael	25,0% 25,0% 25,0% 25,0%	11 B 10 N	52,4% 47,6%	10 Cr 3 att 17 N	33,3% 10,0% 56,7%	18 D 3 M 9 C	60,0% 10,0% 30,0%	2	0	6 Obs 4 Rair 3 Rs 7 reg 1 aboie	28,6% 19,0% 14,3% 33,3% 4,8%	27.03 9h35
03.04 / 07.04	1 Hélios	100,0%	30 D-Bt	100,0%	1	29	0	1 r q Hélios	100,0%	Pas vue car elle est couchée		30 N	100,0%	30 C	100,0%	4	0	11 reg 2 Rair 13 dort	42,3% 7,7% 50,0%	04.04 8h55

nom du chien: Gotcha

Date:	nom chiens	freq rel	posit° chenil	freq rel	Isoler	contact	Jeu	Soumission/ dominance	freq rel	posit° queue	freq rel	Faciès	freq rel	Cpt loco	freq rel	net	agg	Cpt, action Obs, explo	freq rel	Jour, Heure
10.04 / 14.04	1 Boogie 1 Hélios	50,0% 50,0%	11 D-BT 1 B2 1 D-B2 1 P2 12 D-S 1 Ss-Bt 3 Pré	36,7% 3,3% 3,3% 3,3% 40,0% 3,3% 10,0%	28	2	0	1 R q Boogie	100,0%	9 N 2 Ond 4 D	60,0% 13,3% 26,7%	12 T 1 att 17 N	40,0% 3,3% 56,7%	3 M 7 D 5 Cou 7 As 8 C	10,0% 23,3% 16,7% 23,3% 26,7%	0	0	2 Rs 16 reg 2 dort 2 Rair 1 Obs	8,7% 69,6% 8,7% 8,7% 4,3%	14.04 9h05
17.04 / 21.04	6 Gretta 1 Boogie 1 Hélios	75,0% 12,5% 12,5%	1 P2 1 B3 12 B1 2 D-B1 6 D-Bt 4 B2 4 Pré	3,3% 3,3% 40,0% 6,7% 20,0% 13,3% 13,3%	22	8	4	1 R mu Gret 1 R t Gret 2 M c Gret 1 s Gret 1 m c Gret 1 r d Hélios	14,3% 14,3% 28,6% 14,3% 14,3% 14,3%	10 N 5 D-bl 5 D 1 N-bl 2 Ond	43,5% 21,7% 21,7% 4,3% 8,7%	22 N 4 O 3 att 1 T	73,3% 13,3% 10,0% 3,3%	12 D 2 As 5 C 3 Cou 8 M	40,0% 6,7% 16,7% 10,0% 26,7%	0	0	6 reg 5 aboie 1 dort 3 Rs 1 Rair	37,5% 31,3% 6,3% 18,8% 6,3%	17.04 9h45
24.04 / 28.04	1 boog 1 Gary	50,0% 50,0%	22 Ss-Bt 1 D-Bt 5 Pré 2 P2	73,3% 3,3% 16,7% 6,7%	28	2	0	1 r d Gary	100,0%	7 D 1 N	87,5% 12,5%	1 att 29 N	3,3% 96,7%	3 D 3 Cou 2 M 22 C	10,0% 10,0% 6,7% 73,3%	2	0	1 Vomir 1 Rair 10 dort 2 aboie 2 Obs 8 reg 1 Rs	4,0% 4,0% 40,0% 8,0% 8,0% 32,0% 4,0%	26.04 10h40
01.05 / 05.05	2 Hélios	100,0%	9 D-Bt 1 P2 9 Ss-Bt 7 D-S 4 Pré	30,0% 3,3% 30,0% 23,3% 13,3%	28	2	0	1 r q Hélios	100,0%	2 B 2 Ond 2 N 1 D 1D-bl	25,0% 25,0% 25,0% 12,5% 12,5%	3 Cr 6 T 2 Att 19 N	10,0% 20,0% 6,7% 63,3%	18 C 1 M 4 As 4 D 3 Cou	60,0% 3,3% 13,3% 13,3% 10,0%	2	0	14 reg 4 dort 1 aboie 2 Obs	66,7% 19,0% 4,8% 9,5%	03.05 8h40
08.05 / 12.05	6 Boogie 1 Gallia 4 Hélios	54,5% 9,1% 36,4%	19 D-Bt 11 Ss-Bt	63,3% 36,7%	19	11	0	5 contre Bo 1 r d Boo 1 r d Gall 1 r d Héli 1 contre Héli	55,6% 11,1% 11,1% 11,1% 11,1%	2 N 1 D 1 Ond	50,0% 25,0% 25,0%	5 att 25 N	16,7% 83,3%	2 M 2 D 2 As 24 C	6,7% 6,7% 6,7% 80,0%	2	0	5 Obs 13 dort 3 reg 1 aboie	22,7% 650,0% 13,6% 4,5%	10.05 9h30

Nom du chien :Gretta

Date:	nom chiens	freq rel	posit° chenil	freq rel	Isoler	contact	Jeu	Soumission/ dominance	freq rel	posit° queue	freq rel	Faciès	freq rel	Cpt loco	freq rel	net	agg	Cpt, action Obs, explo	freq rel	Jour
21.02 / 25.02	2 Hélios 1 Gotcha 1 Gary	50,0% 25,0% 25,0%	23 D-B2 7 D D-B3	76,7% 23,3%	26	4	0	1 r d Héli 1 r d Gotcha 1 r d Gary	33,3% 33,3% 33,3%	1 N	100,0%	3 att 27 N	10,0% 90,0%	6 As 1 D 23 C	20,0% 3,3% 76,7%	0	0	17 reg 3 dort 5 Obs 1 Rair	65,4% 11,5% 19,2% 3,8%	23.02 9h35
28.02 / 03.03	3 Boog 1 Xena	75,0% 25,0%	27 D-B2 3 D-B1	90,0% 10,0%	26	4	0	2 R q Boog 1 r d Boog 1 R mu Xen	50,0% 25,0% 25,0%	2 B	100,0%	23 N 7 att	76,7% 23,3%	17 C 11 As 2 D	56,7% 36,7% 6,7%	0	0	11Obs 5 Dort 10 reg	42,3% 19,2% 38,5%	29.02 9h15
06.03 / 10.03	6 Ioko	100,0%	1 M 4 b2 9 Ni3 11 B3 2 D-B3 2 Pré 1 D-B2	3,3% 13,3% 30,0% 36,7% 6,7% 6,7% 3,3%	24	6	1	1 M c Ioko 1 R mu Ioko 1 r mu Ioko	33,3% 33,3% 33,3%	7 B 2 B-bl 1 Ond 19 N	24,1% 6,9% 3,4% 65,5%	8 att 22 N	26,7% 73,3%	1 Cou 22 D 6 M 1 C	3,3% 73,3% 20,0% 3,3%	0	0	18 Obs 1 reg 1 dort 1 boire 2 Rs	78,3% 4,3% 4,3% 4,3% 8,7%	06.03 16h10
13.03 / 17.03	1 Gallia 1 Hélios	50,0% 50,0%	30 Pré	100,0%	28	2	0	1 Rd Gal	100,0%	Pas vue car couché		30 N	100,0%	30 C	100,0%	2	0	4 Obs 14 reg 7 Dort 2 Rs	14,8% 51,9% 29,2% 8,3%	16.03 9h15
20.03 / 24.03	1 Geal 1 Gall	50,0% 50,0%	30 Pré	100,0%	28	2	0	1 R v Geal 1 R t Gall	50,0% 50,0%	4 B 1 N 1 B-bl 1 Ond	57,1% 14,3% 14,3% 14,3%	2 att 28 N	6,7% 93,3%	4 D 3 M 23 C	13,3% 10,0% 76,7%	0	0	2 Rs 1 Obs 9 Reg 13 dort	8,0% 4,0% 36,0% 52,0%	20.03 15h40
27.03/ 31.03	7 Gaelly 1 Gary	87,5% 12,5%	1 P2 29 Pré	3,3% 96,7%	22	8	3	1 r mu Gael 1 r q Gael 1 m c Gael 1 M c Gael 1 S Gary	20,0% 20,0% 20,0% 20,0% 20,0%	9 N 4 D 1 D-bl	64,3% 28,6% 7,1%	7 att 1 O 22 N	23,3% 3,3% 73,3%	11 D 16 C 1 M 2 Cou	36,7% 53,3% 3,3% 6,7%	0	0	6 Obs 12 reg 6 dort 1 Rs 1 creuse	23,1% 46,2% 23,1% 3,8% 3,8%	27.03 10h05

Nom du chien :Gretta

Date:	nom chiens	freq rel	posit° chenil	freq rel	Isoler	contact	Jeu	Soumission/ dominance	freq rel	posit° queue	freq rel	Faciès	freq rel	Cpt loco	freq rel	net	agg	Cpt, action Obs, explo	freq rel	Jour
03.04 / 07.04	0	0,0%	1 P2 1 B1 1 Ni2 1 D-M 4 Ni4 1 D-B1 5 B2 6 Pré 1 B3 9 B4	3,3% 3,3% 3,3% 3,3% 13,3% 3,3% 16,7% 20,0% 3,3% 30,0%	30	0	0	0	0,0%	2 N-bl 16 N 8 Ond	7,7% 61,5% 30,8%	2 att 28 N	6,7% 93,3%	6 Cou 10 D 10 M 2 As 2 C	20,0% 33,3% 33,3% 6,7% 6,7%	0	0	1 boire 1 mict° 3 Rs 2 Obs 7 reg	7,1% 7,1% 21,4% 14,3% 50,0%	04.04 14h15
10.04 / 14.04	0	0,0%	10 P2 2 D-M 4 Pré 1 B1 13 B4	33,3% 6,7% 13,3% 3,3% 43,3%	30	0	0	0	0,0%	3 N 2 N-bl 1 Ond 11 D-bl 1 D	16,7% 11,1% 5,6% 61,1% 5,6%	7 att 23 N	23,3% 76,7%	4 D 2 M 3 As 9 C 12 Cou	13,3% 6,7% 10,0% 30,0% 40,0%	0	0	8 Obs 12 reg 1 Rs	38,1% 57,1% 4,8%	11.04 9h10
17.04 / 21.04	7 Gael 1 Gotcha	87,5% 12,5%	10 B2 17 Pré 3 P2	33,3% 56,7% 10,0%	22	8	2	1 s Gotcha 1 S Gael 1 R v Gael 2 P t Gael 3 Contre Gael	12,5% 12,5% 12,5% 25,0% 37,5%	7 N 3 Ond	70,0% 30,0%	1 att 29 N	3,3% 96,7%	2 Cou 4 M 4 D 1 As 19 C	6,7% 13,3% 13,3% 3,3% 63,3%	0	0	5 reg 4 Rair 1 dort 1 Rs 1 Mict°	41,7% 33,3% 8,3% 8,3% 8,3%	17.04 10h00
24.04 / 28.04	1 Boogie 2 Xena 3 Gael	16,7% 33,3% 50,0%	11 Pré 2 B3 2 Ni3 2 D-B1 1 Ni1 12 B1	36,7% 6,7% 6,7% 3,3% 40,0%	24	6	1 Bs	1 R q Boog 1 R q Xena 1 r q Xena 1 R mu Gael 2 P t Gael	16,7% 16,7% 16,7% 16,7% 33,3%	14 N 2 D-bl 6 N-bl	63,6% 9,1% 27,3%	7 att 23 N	23,3% 76,7%	10 D 6 M 6 C 2 As 4 Cou	33,3% 20,0% 20,0% 6,7% 13,3%	0	0	5 Obs 2 Rair 1 boire 1 aboie 1 Rs 7 reg	29,4% 11,8% 5,9% 5,9% 5,9% 41,2%	26.04 9h10
01.05 / 05.05	3 Gaelly	100,0%	30 Pré	100,0%	27	####	2	1 m c Gael 1 M c Gael	50,0% 50,0%	1 D-bl	100,0%	4 att 2 O 24 N	13,3% 6,7% 80,0%	29 C 1 D	96,7% 3,3%	2	0	19 reg 3 Obs 1 Rs	82,6% 13,0% 4,3%	03.05 8h55

Nom du chien :Gretta

[illegible]

Nom du chien: Gallia

Date:	nom chiens	freq rel	posit° chenil	freq rel	Isoler	Contact	Jeu	Soumission/ dominance	freq rel	posit° queue	freq rel	Faciès	freq rel	Cpt loco	freq rel	net	agg	Cpt. action Obs, explo	freq rel	Jour
21.02 / 25.02	3 Xena 1 Boogie 1 Geal 1 Gino 1 Hélios 1 Gypsi 1 Gary	33,3% 11,1% 11,1% 11,1% 11,1% 11,1% 11,1%	12 D-B1 2 D-Bt 1 D-S 5 Pré 5 B1 2 D-B2 1 Ni1 1 B4	40,0% 6,7% 3,3% 16,7% 16,7% 6,7% 3,3% 3,3%	21	9	0	1 M Xena 2 R Xena 1 R Gary 1 R Geal 2 R Gino	14,3% 28,6% 14,3% 14,3% 28,6%	13 D 5 N 3 D-bl 6 B 1 O	43,3% 16,7% 10,0% 20,0% 3,3%	30 N	100,0%	11 D 5 C 3 Cou 9 M 2 As	36,7% 16,7% 10,0% 30,0% 6,7%	0	0	16 Obs 5 Rs	76,2% 23,8%	22.02 13h45
28.02 / 03.03	5 Gypsi 1 Xena 3 Geal 2 Gary 1 Hélios 1 Boogie 4 autres	29,4% 5,9% 17,6% 11,8% 5,9% 5,9% 23,5%	6D-S 4 D-Bt 1 Pré 2 D-B2 10 D-S2 1 D-B3 3D-B4 3 D-B1	20,0% 13,3% 3,3% 6,7% 33,3% 3,3% 10,0% 10,0%	13	17	1 B	1 Mon Gypsi 1 mon Geal 1 R Gary	33,3% 33,3% 33,3%	2 N 7 B 9 D-bl 5 B-bl 7 Ond	6,7% 23,3% 30,0% 16,7% 23,3%	13 att 2 T 15 N	43,3% 6,7% 50,0%	20 D 6M 4 Cou	66,7% 20,0% 13,3%	0	0	12 Obs 5 Rair 2 pleure 6 aboie	48,0% 20,0% 8,0% 24,0%	01.03 10h30
06.03 / 10.03	2 Xena 3 Gypsi 2 Boogie 1 Hélios 1 Ioko	22,2% 33,3% 22,2% 11,1% 11,1%	9 Pré 4 D-B1 1 D-B2 4 D-M 9 D-Bt 2 P2 1 D-S	30,0% 13,3% 3,3% 13,3% 30,0% 6,7% 3,3%	21	9	0	1 M q Ioko 1 r mu Xena 1 M c Gypsi 1 R q Boog 1 R q Gypsi 1 Mon Hélios	16,7% 16,7% 16,7% 16,7% 16,7% 16,7%	8 D 4 O 8 B 10 N	26,7% 13,3% 26,7% 33,3%	16 N 11 att 3 O	53,3% 36,7% 10,0%	7 Cou 8 M 15 D	23,3% 26,7% 50,0%	0	0	14 Obs 3 Rs 5 Rair	63,6% 13,6% 22,7%	07.03 12h55
13.03 / 17.03	0	0,0%	24 Sous- 1 D-S 1 P2 4 D-Bt	80,0% 3,3% 3,3% 13,3%	30	0	0	0	0,0%	3 D	100,0%	9 att 21 N	30,0% 70,0%	1 As 1 Cou 1 D 27 C	3,3% 3,3% 3,3% 90,0%	0	0	10 Obs 10 dort 3 Rair 7 Reg	33,3% 33,3% 10,0% 23,3%	13.03 9h45

Nom du chien: Gallia

Date:	nom chiens	freq rel	posit° chenil	freq rel	Isoler	contact	Jeu	Soumission/ dominance	freq rel	posit° queue	freq rel	Faciès	freq rel	Cpt loco	freq rel	net	agg	Cpt, action Obs, explo	freq rel	Jour
20.03 / 24.03	2 Xena 2 Gary 2 Geal 3 Hélios 1 Gypsi 1 Boog	18,2% 18,2% 18,2% 27,3% 9,1% 9,1%	8 Pré 2 D-S 5 P2 6 D-Bt 9 D-B1	26,7% 6,7% 16,7% 20,0% 30,0%	20	10	2	1 R d Xena 1 R q Gary 1 R v Geal 1 r d Hélios 1 M c Geal 1 M c Gary 1 r d Xena 1 P Hélios 1 r mu Gyp	11,1% 11,1% 11,1% 11,1% 11,1% 11,1% 11,1% 11,1% 11,1%	6 Ond 9 D 5 N 3 B 3 D-bl	23,1% 34,6% 19,2% 11,5% 11,5%	22 N 2 O 6 att	73,3% 6,7% 20,0%	5 M 15 D 6 Cou 2 As 2 C	16,7% 50,0% 20,0% 6,7% 6,7%	0	0	5 Rs 7 Obs 3 reg 2 Rair	29,4% 41,2% 17,6% 11,8%	20.03 10h10
27.03 / 31.03	3 Hélios 2 Gypsi 1 Xena 1 Boogie 1 Gary	37,5% 25,0% 12,5% 12,5% 12,5%	3 D-S 6 D-Bt 1 Ni3 4 Pré 2 D-B4 3 D-B2 10 D-S2 1 D-B1	10,0% 20,0% 3,3% 13,3% 6,7% 10,0% 33,3% 3,3%	22	8	1	1 M c Hélios 1 R q Xena	50,0% 50,0%	12 D-bl 6 N 2 N-bl 1 Ond 3 D	50,0% 25,0% 8,3% 4,2% 12,5%	9 att 1 O 20 N	30,0% 3,3% 66,7%	17 D 6 As 5 Cou 2 M	70,8% 25,0% 20,8% 8,3%	0	0	3 Rair 12 Obs 6 reg 1 Rs	13,6% 54,5% 27,3% 4,5%	27.03 8h50
03.04 / 07.04	7 Gypsi 3 Boogie 1 Gael	63,6% 27,3% 9,1%	10 B1 1 D-B1 12 Pré 3 D-Bt 2 P2	33,3% 3,3% 40,0% 10,0% 6,7%	19	11	0	5 p t Gypsi	100,0%	8 D-bl 3 D 11 N	36,4% 13,6% 50,0%	9 att 21 N	30,0% 70,0%	6 M 4 Cou 12 D 8 C	20,0% 13,3% 40,0% 26,7%	0	0	8 dort 4 reg 6 Obs 3 Rs 3 Rair 1 Miction	32,0% 16,0% 24,0% 12,0% 12,0% 4,0%	04.04 9h35
10.04 / 14.04	4 Boogie 3 Gypsi 3 Xena 1 Hélios	36,4% 27,3% 27,3% 9,1%	2 D-S 2 B3 1 D-Bt 13 Pré 11 P2 1 D-B1	6,7% 6,7% 3,3% 43,3% 36,7% 3,3%	19	11	7	1 S Boogie 1 Bx 3 M c Boog 1 Sc 1 M c Gyp 1 Sc 2 m c Gyp 1 R q Boog	12,5% 37,5% 12,5% 25,0% 12,5%	7 N 9 D 9 D-bl 5 Ond	23,3% 30,0% 30,0% 16,7%	4 att 1 T 9 O 16 N	13,3% 3,3% 30,0% 53,3%	6 M 16 Cou 8 D	20,0% 53,3% 26,7%	0	2	2 Rs 3 Obs 3 reg 1 boire	22,2% 33,3% 33,3% 11,1%	11.04 10h10

Nom du chien: Gallia

Date:	nom chiens	freq rel	posit° chenil	freq rel	Isoler	con-tact	Jeu	Soumission/ dominance	freq rel	posit° queue	freq rel	Faciès	freq rel	Cpt loco	freq rel	net	agg	Cpt, action Obs, explo	freq rel	Jour
17.04 / 21.04	3 Hélios 1 Gary	75,0% 25,0%	10 B1 1 D-S 7 P2 5 Pré 1 D-B3 4 D-Bt 2 D-B1	33,3% 3,3% 23,3% 16,7% 3,3% 13,3% 6,7%	26	4	0	1 R d Hélios 1 R d Gary	50,0% 50,0%	4 Ond 6 N 12 D	18,2% 27,3% 54,5%	5 att 25 N	16,7% 83,3%	6 Cou 12 D 4 M 2 As 6 C	20,0% 40,0% 13,3% 6,7% 20,0%	0	0	4 reg 1 Rair 7 Obs 1 boire 2 aboie 3 dort 2 Rs	20,0% 5,0% 35,0% 5,0% 10,0% 15,0% 10,0%	17.04 10h25
24.04 / 28.04	1 Gael 1 Gary 1 Hélios	33,3% 33,3% 33,3%	5 D-B1 3 P2 7 D-S 1 D-B4 7 D-Bt 7 Pré	16,7% 10,0% 23,3% 3,3% 23,3% 23,3%	27	3	1Bs	1 r mu Gael 1 R t Hélios 1 R d Gary	33,3% 33,3% 33,3%	15 N 1 D-BI 6 D 6 Ond	53,6% 3,6% 21,4% 21,4%	11 att 19 N	36,7% 63,3%	18 D 5 M 2 As 5 Cou	60,0% 16,7% 6,7% 16,7%	0	0	4 reg 10 Obs 4 Rair 3 Rs	19,0% 47,6% 19,0% 14,3%	26.04 9h40
01.05 / 05.05	5 Boogie 2 Gary	71,4% 28,6%	7 Ss-Bt 15 D-Bt 6 Pré 2 P2	23,3% 50,0% 20,0% 6,7%	23	7	2	4 contre Bo 1 M d gary 1 M c Gary	66,7% 16,7% 16,7%	4 Ond 4 N 2 D-bl	40,0% 40,0% 20,0%	1 att 2 O 23 N	3,3% 6,7% 76,7%	7 Cou 2 D 2 As 1 M 18 C	23,3% 6,7% 6,7% 3,3% 60,0%	2	0	2 Rair 1 Obs 10 reg 7 dort 1 Rs 1 aboie	9,1% 4,5% 45,5% 31,8% 4,5% 4,5%	03.05 10h00
08.05 / 12.05	7 Gypsi 1 Boog 1 Gotcha 3 Hélios	58,3% 8,3% 8,3% 25,0%	4 D-B1 7 D-S 10 D-Bt 6 Pré 2 P2 1 B4	13,3% 23,3% 33,3% 20,0% 6,7% 3,3%	18	12	2	1 contre Bo 1 r q Gyp 1 M c Gyp 1 M q Gyp 1 R q Gyp 1 contre Gy 1 r mu Gyp 1 R d Got 3 contre Héli	9,1% 9,1% 9,1% 9,1% 9,1% 9,1% 9,1% 27,3%	4 D-bl 8 N 1 D 4 Ond	23,5% 47,1% 5,9% 23,5%	1 att 2 O 27 N	3,3% 6,7% 90,0%	7 D 3 As 11 C 3 Cou 6 M	23,3% 10,0% 36,7% 10,0% 20,0%	1	0	11 reg 1 Obs 3 Rs 2 pleure 1 aboie 1 Mict°	57,9% 5,3% 15,8% 10,5% 5,3% 5,3%	10.05 15h15

Nom du chien: **Boogie**

Date:	nom chiens	freq rel	posit° chenil	freq rel	Isoler	contact	Jeu	Soumission/ dominance	freq rel	posit° queue	freq rel	Facies	freq rel	Cpt loco	freq rel	net	agg	Cpt, action Obs, explo	freq rel	Jour
20.03 / 24.03	5 Gary 2 Gall 1 Xena 2 Helios	50,0% 20,0% 10,0% 20,0%	2 B4 9 D-Bt 2 D-B2 2 Pré 14 D-S 1 P2	6,7% 30,0% 6,7% 6,7% 46,7% 3,3%	20	10	1	1 r d Gary 1 m q Gall 1 R q Xena 1 P Gary 2 P Helios	16,7% 16,7% 16,7% 16,7% 33,3%	6 Ond 7 D 7 N 1 B	28,6% 33,3% 33,3% 4,8%	5 att 2 T 23 N	16,7% 6,7% 76,7%	4 M 14 D 3 Cou 9 C	13,3% 46,7% 10,0% 30,0%	0	0	12 reg 2 Rs 5 Obs 1 Rair 1 Miction 4 dort	48,0% 8,0% 20,0% 4,0% 4,0% 16,0%	22.03 9h10
27.03 / 31.03	7 Xena 2 Gary	77,8% 22,2%	11 Pré 17 D-Bt 2 P2	36,7% 56,7% 6,7%	21	9	1 Bga	0	0,0%	2 Ond 21 N 5 D 1 D-bl 1 B	6,7% 70,0% 16,7% 3,3% 3,3%	9 att 3 T 18 N	30,0% 10,0% 60,0%	5 Cou 22 D 3 M	16,7% 73,3% 10,0%	0	0	6 reg 10 Obs 1 aboie 2 Rair 2 Rs	28,6% 47,6% 4,8% 9,5% 9,5%	30.03 9h20
03.04 / 07.04	1 Gallia 12 Xena 5 Gary 2 Hélios	5,0% 60,0% 25,0% 10,0%	21 D-S 5 D-Bt 2 B1 1D-B1 1 Pré	70,0% 16,7% 6,7% 3,3% 3,3%	10	20	1 Bhé	7 P t Xena 1 R mu Xena 1 R q Gary 1 r q Gary 1 r q Hélios 1 R t Xena	58,3% 8,3% 8,3% 8,3% 8,3% 8,3%	6 D-bl 2 N 4 D	50,0% 16,7% 33,3%	7 att 1 O 22 N	23,3% 3,3% 73,3%	4 Cou 8 D 18 C	13,3% 26,7% 60,0%	0	0	1 aboie 4 reg 7 Obs 3 dort	6,7% 26,7% 46,7% 20,0%	06.04 9h00
10.04 / 14.04	10 Xena 1 Hercule 2 Gallia 5 Gary	55,6% 5,6% 11,1% 27,8%	3 Pré 4 D-S 2 P2 21 D-Bt	10,0% 13,3% 6,7% 70,0%	12	18	0	8 p t Xena 1 R d Herc 1 P t Gary 1 r q Xena	72,7% 9,1% 9,1% 9,1%	6 D	100,0%	5 att 3 T 22 N	16,7% 10,0% 73,3%	3 D 2 Cou 1 M 2 As 22 C	10,0% 6,7% 3,3% 6,7% 73,3%	0	0	5 Obs 9 reg 10 dort 1 Rair	20,0% 36,0% 40,0% 4,0%	11.04 9h55
17.04 / 21.04	4 Gypsi 1 Xena 8 Hélios 2 Troye 1 Gotcha	25,0% 6,3% 50,0% 12,5% 6,3%	1 P2 1 B2 4 B1 5 D-Bt 7 D-S 4 Pré 8 D-B1	3,3% 3,3% 13,3% 16,7% 23,3% 13,3% 26,7%	14	16	0	4 P t Hélios 1 R d Hélios 1 r d Gypsi 1 r mu Xena 1 R q Hélios 1 R mu Gotc	44,4% 11,1% 11,1% 11,1% 11,1% 11,1%	21 D 5 Ond 2 D-bl 2 N	70,0% 16,7% 6,7% 6,7%	10 att 2 T 2 O 16 N	33,3% 6,7% 6,7% 53,3%	21 D 4 Cou 5 M	70,0% 13,3% 16,7%	0	2 Troy	10 Obs 2 Rs 5 reg 3 aboie	50,0% 10,0% 25,0% 15,0%	11.04 9h00

Nom du chien: **Boogie**

Date:	nom chiens	freq rel	posit° chenil	freq rel	Isoler	con-tact	Jeu	Soumission/ dominance	freq rel	posit° queue	freq rel	Faciès	freq rel	Cpt loco	freq rel	net	agg	Cpt, action Obs, explo	freq rel	Jour
21.02 / 25.02	3 Xena 2 Hélios 1 Geal 1 Gary	42,9% 28,6% 14,3% 14,3%	7 D-S 15 D-B1 1 Pré 2 B1 1 P2 2 D-Bt 1 Ni2	23,3% 50,0% 3,3% 6,7% 3,3% 6,7% 3,3%	23	7	0	1 r d Xena 1 r mu Xena 1 R Hél	33,3% 33,3% 33,3%	9 D-bl 4 D 1B	64,3% 28,6% 7,1%	13 att 17 N	43,3% 56,7%	10 D 15 C 4 M 1 As	33,3% 50,0% 13,3% 3,3%	0	0	21 Obs 1 dort 2 aboie 1 Rs	84,0% 4,0% 8,0% 4,0%	22.02 14h30
28.02 / 03.03	2 Hélios 2 Gary 2 Xena 1 Geal 1 Gall	25,0% 25,0% 25,0% 12,5% 12,5%	16 Pré 2 D-B4 1 D-B3 2 D-B1 4 D-Bt 1 der-M 1 D-B2 2 P2	53,3% 6,7% 3,3% 6,7% 13,3% 3,3% 3,3% 6,7%	22	8	10 b 1 B 2 bs	1 M d Xena 1 Mon Geal 1 r Geal 1 r q Hél 1 r mu Gary	20,0% 20,0% 20,0% 20,0% 20,0%	19 D-bl 11 D 25 N	63,3% 36,7%	3 att 2 O 25 N	10,0% 6,7% 83,3%	10 Cou 3 M 17 D	33,3% 10,0% 56,7%	0	0	5 Rs 1 Mict° 6 Obs 2 Aboie	35,7% 7,1% 42,9% 14,3%	29.02 8h40
06.03 / 10.03	3 Hél 1 Xena 1 Gall	60,0% 20,0% 20,0%	4 D-Bt 2 Ni4 1 D-B2 18 D-B1 5 Pré	13,3% 6,7% 3,3% 60,0% 16,7%	25	5	0	3 P Hél	100,0%	3 Ond 2 N 3 D-bl 2 B 6 D	18,8% 12,5% 18,8% 12,5% 37,5%	4 att 26 N	13,3% 86,7%	1 Cou 13 D 2 M 14 C	3,3% 43,3% 6,7% 46,7%	0	0	26 Obs 1 Rs	96,3% 3,7%	06.03 15h55
13.03 / 17.03	8 Hél 5 Gary 1 Xena 1 Gypsi	53,3% 33,3% 6,7% 6,7%	3 Pré 19 D-S 6 D-Bt 1 D-B1 1 P2	10,0% 63,3% 20,0% 3,3% 3,3%	15	15	1	1 Rc Hél 1 R p Gary 1 m c Gyp	33,3% 33,3% 33,3%	9 D-bl 4 Ond 6 D 2 B	42,9% 19,0% 28,6% 9,5%	1 O 21 N 8 att	3,3% 70,0% 26,7%	5 Cou 12 D 3 M 9 C	16,7% 40,0% 10,0% 30,0%	0	0	3 aboie 7 Obs 6 Reg 1 Rs	17,6% 41,2% 35,3% 5,9%	13.03 8h55

Nom du chien: **Boogie**

Date:	nom chiens	freq rel	posit° chenil	freq rel	Isoler	contact	Jeu	Soumission/ dominance	freq rel	posit° queue	freq rel	Faciès	freq rel	Cpt loco	freq rel	net	agg	Cpt, action Obs, explo	freq rel	Jour
24.04 / 28.04	7 Hélios 2 Gallia 1 Gotcha	70,0% 20,0% 10,0%	3 D-S 11 Pré 12 D-Bt 4 P2	10,0% 36,7% 40,0% 13,3%	20	10	1 Bs	1 R d Gotch 1 R d Hélios 4 Contre Hél 1 R mu Hél 1 R q Gallia	12,5% 12,5% 50,0% 12,5% 12,5%	2 D-bl 13 D 8 Ond 3 N	7,7% 50,0% 30,8% 11,5%	4 att 26 N	13,3% 86,7%	9 Cou 14 D 3 M 4 C	30,0% 46,7% 10,0% 13,3%	0	0	8 reg 3 Rs 4 Obs 2 aboie	47,1% 17,6% 23,5% 11,8%	26.04 10h25
01.05 / 05.05	2 Gallia 6 Xena 2 Gypsi	20,0% 60,0% 20,0%	11 D-S 10 D-Bt 8 Pré 1 P2	36,7% 33,3% 26,7% 3,3%	20	10	1	3 p t Xena 2 contre Gal 1 r d Gypsi 1 contre Xe 1 M q Xena	37,5% 25,0% 12,5% 12,5% 12,5%	1 Ond 3 D-bl 7 D 1 N	8,3% 25,0% 58,3% 8,3%	3 att 2 T 1 O 24 N	10,0% 6,7% 3,3% 80,0%	4 Cou 8 D 18 C	13,3% 26,7% 60,0%	3	0	9 dort 1 aboie 3 Obs 8 reg 1 Rs 1 s'étend	39,1% 4,3% 13,0% 34,8% 4,3% 4,3%	03.05 10h15
08.05 / 12.05	3 Gypsi 1 Gallia 2 Hélios	50,0% 16,7% 33,3%	1 B1 4 Pré 1 Der-M 15 D-S 9 D-Bt	3,3% 13,3% 3,3% 50,0% 30,0%	24	6	0	1 R mu Gall 2 contre Gyp 2 contre Hél	20,0% 40,0% 40,0%	6 Ond 1 D-bl 3 D 3 N	46,2% 7,7% 23,1% 23,1%	1 att 6 T 23 N	3,3% 20,0% 76,7%	4 M 7 D 2 Cou 17 C	13,3% 23,3% 6,7% 56,7%	3	0	15 reg 5 dort 2 Rs 1 Mict°	65,2% 21,7% 8,7% 4,3%	10.05 15h00

*Fascicule 2 : Résultats complémentaires sur
l'observation et l'analyse de l'apprentissage des
chiens d'assistance :*

Duterme Cécile
Pour l'obtention du grade de licencié en biologie
1999-2000.

Introduction.....1.

*Tableaux et graphiques de l'évolution générale de chaque chien
de semaine en semaine.....annexe 5.*

*Evolution de la comparaison du niveau de performance de
Chaque chien pour les différents thèmes d'ordres de semaine
en semaine.....annexe 6.*

*Table reprenant les scores relatifs aux performances pour les
Différents individus de notre échantillon.....annexe 7.*

Introduction :

Dans ce fascicule seront présentés les premières analyses basées sur les observations effectuées sur le terrain. Ces analyses ont permis une première visualisation des résultats. De plus, celles-ci ont été réalisées de manière très détaillée. Les résultats exposés dans ce travail sont basés sur ces premiers calculs. Ce fascicule sera scindé en trois parties distinctes.

La première partie présentera les résultats hebdomadaires obtenus par les différents individus de notre échantillon pour chaque niveau de réponse. Ces résultats devraient permettre la mise en évidence de l'évolution d'un chien par rapport à lui-même mais également par rapport à ses congénères. Il est important de signaler que cette analyse ne tient pas compte du type d'ordre demandé.

La seconde partie exposera les fréquences hebdomadaires pour les différents types de réponses obtenues par chaque individu de notre groupe. De plus, le type d'ordre demandé est pris en considération. En effet, les ordres sont répartis en six groupes distincts qui présentent chacun une fréquence pour chaque niveau de réponses. Ces résultats devraient permettre la mise en évidence de l'évolution d'un chien par rapport à lui-même mais également par rapport à ses congénères. L'analyse de l'évolution tient compte, ici, non seulement du niveau de performance mais également du type d'ordre demandé.

La dernière partie présentera le niveau de performance des chiens sous forme de score pour les différents groupes d'ordres demandés. Ces scores sont calculés de façon hebdomadaire. Un score global et hebdomadaire est calculé pour chaque chien. Ces résultats nous permettront de comparer les chiens entre eux. De plus ces résultats seront utilisés dans la comparaison entre le niveau de performance et le niveau de sociabilité.

*Annexe 5 : Tableaux et graphiques de
l'évolution générale de chaque chien de
semaine en semaine :*

Tableaux et graphiques de résultats :

A. Evolution de chaque chien de semaine en semaine:

1. Gaelly :

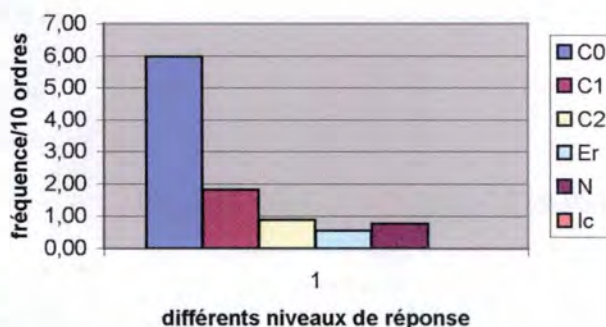
Semaine du 21 au 25 février :

freq:181

Fréquence : 183 ordres

niveau	fréq/10 ord	Freq
C0	5,97	108
C1	1,82	33
C2	0,88	16
Er	0,55	10
N	0,77	14
Ic	0,00	0

Véronique



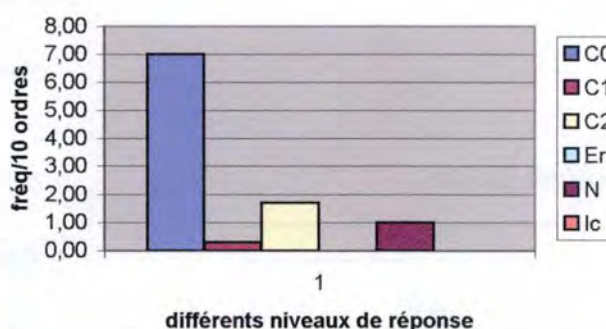
Rq:ici, les ordres donnés sont ceux de bases surtout,(2 app sur 183 ordres)

Semaine du 28 février au 3 mars :

Fréquence:100 ordres

niveau	fréq/10 ord	Freq
C0	7,00	70
C1	0,30	3
C2	1,70	17
Er	0,00	0
N	1,00	10
Ic	0,00	0

Inge



Rq :majorité des C2 viennent des app, de plus la plupart des ordres sont toujours des ordres de Bases.

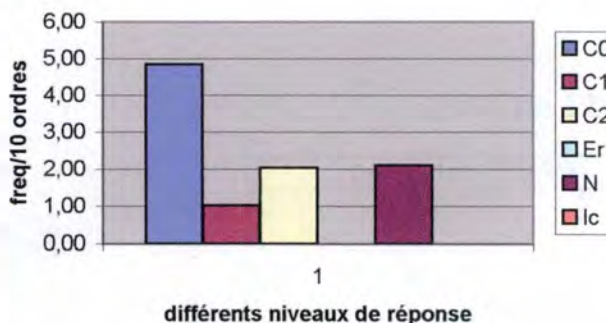
Semaine du 6 au 10 mars :

freq:128

niveau	fréq/10 ord	Freq
C0	4,84	62
C1	1,02	13
C2	2,03	26
Er	0,00	0
N	2,11	27
Ic	0,00	0

Inge

en extérieur

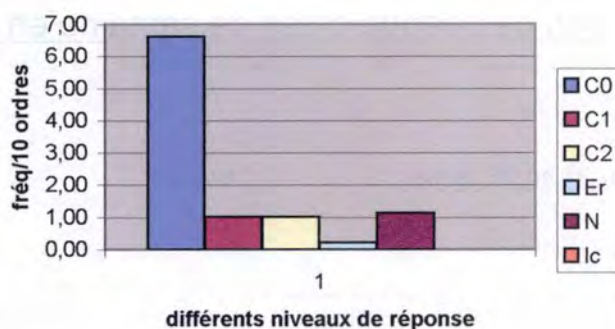


Semaine du 13 au 17 mars:

freq:89

niveau	fréq/10 ord	Freq
C0	6,63	59
C1	1,01	9
C2	1,01	9
Er	0,22	2
N	1,12	10
Ic	0,00	0

Inge

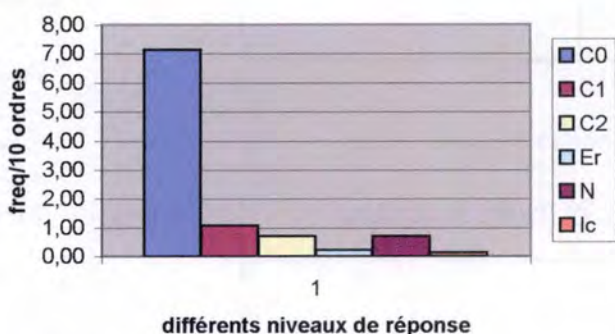


Semaine du 20 au 24 mars:

freq:140

niveau	fréq/10 ord	Freq
C0	7,14	100
C1	1,07	15
C2	0,71	10
Er	0,21	3
N	0,71	10
Ic	0,14	2

Véronique



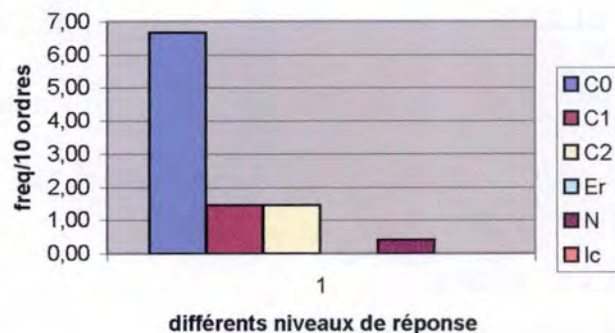
Semaine du 27 au 31 mars:

freq:96

niveau	fréq/10 ord	Freq
C0	6,67	64
C1	1,46	14
C2	1,46	14
Er	0,00	0
N	0,42	4
Ic	0,00	0

Véronique et Inge

Centre commercial



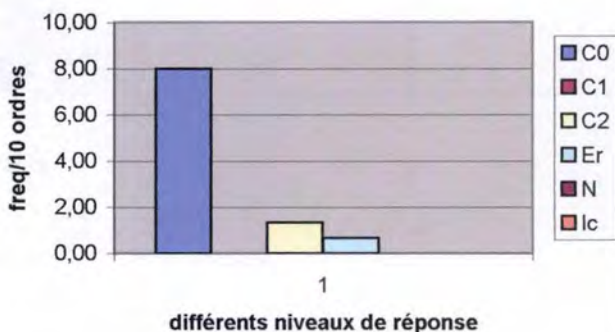
Semaine du 03 au 07 avril:

freq:15

niveau	fréq/10 ord	Freq
C0	8,00	12
C1	0,00	0
C2	1,33	2
Er	0,67	1
N	0,00	0
Ic	0,00	0

Inge

impossible de la travailler plus car malade (toux des chenils). Tousse sans arrêt.

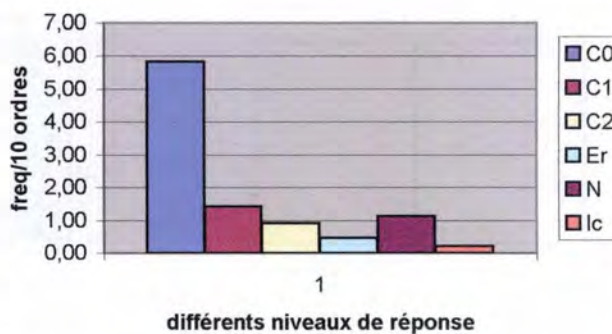


Semaine du 10 au 14 avril:

freq:274

niveau	fréq/10 ord	Freq
C0	5,84	160
C1	1,42	39
C2	0,91	25
Er	0,47	13
N	1,13	31
Ic	0,22	6

Véronique

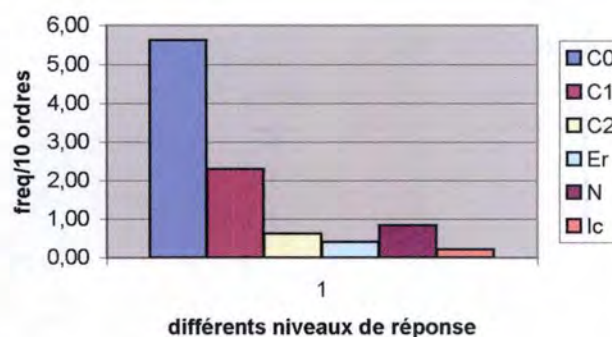


Semaine du 17 au 21 avril:

freq:96

niveau	fréq/10 ord	Freq
C0	5,63	54
C1	2,29	22
C2	0,63	6
Er	0,42	4
N	0,83	8
Ic	0,21	2

Inge

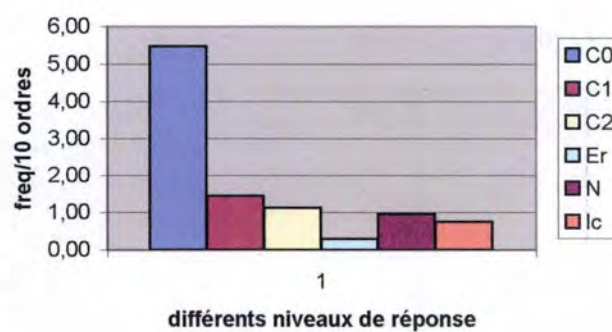


Semaine du 24 au 28 avril:

freq:243

niveau	fréq/10 ord	Freq
C0	5,47	133
C1	1,44	35
C2	1,11	27
Er	0,29	7
N	0,95	23
Ic	0,74	18

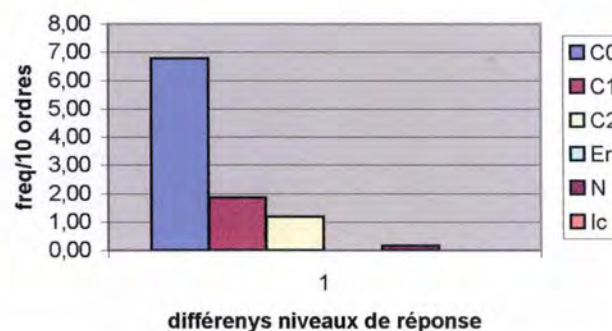
Véronique



Semaine du 01 au 05 mai:

freq:59

niveau	fréq/10 ord	Freq
C0	6,78	40
C1	1,86	11
C2	1,19	7
Er	0,00	0
N	0,17	1
Ic	0,00	0

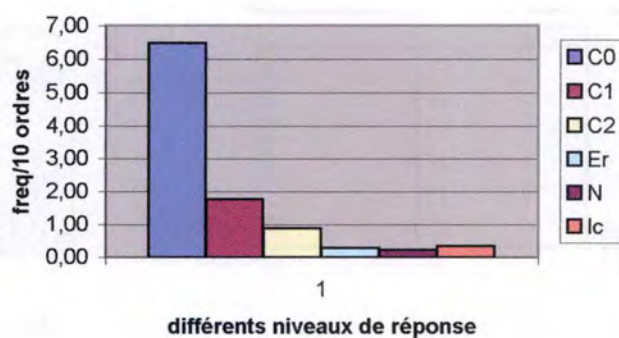


Semaine du 08 au 12 mai:

freq:170

niveau	fréq/10 ord	Freq
C0	6,47	110
C1	1,76	30
C2	0,88	15
Er	0,29	5
N	0,24	4
Ic	0,35	6

Véronique



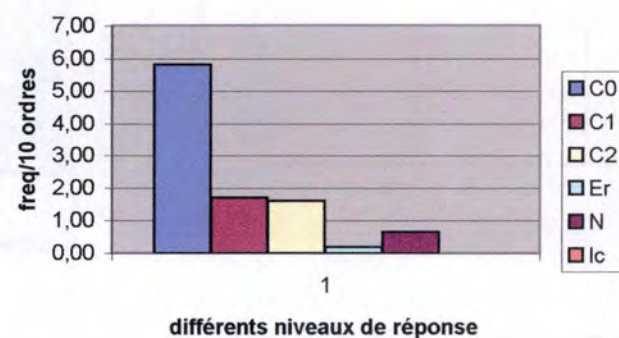
2. Gary:

Semaine du 21 au 25 février :

freq:105

niveau	fréq/10 ord	Freq
C0	5,81	61
C1	1,71	18
C2	1,62	17
Er	0,19	2
N	0,67	7
Ic	0,00	0

Véronique

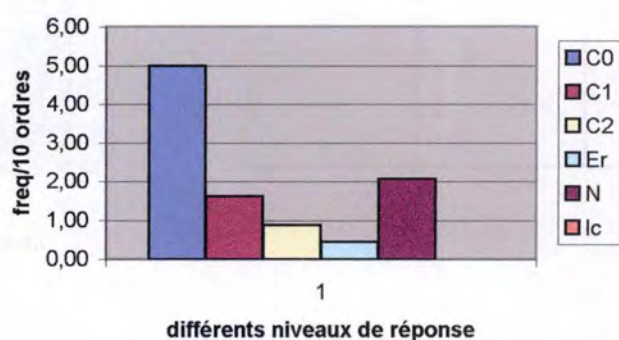


Semaine du 28 février au 3 mars :

freq:136

niveau	fréq/10 ord	Freq
C0	5,00	68
C1	1,62	22
C2	0,88	12
Er	0,44	6
N	2,06	28
Ic	0,00	0

Inge

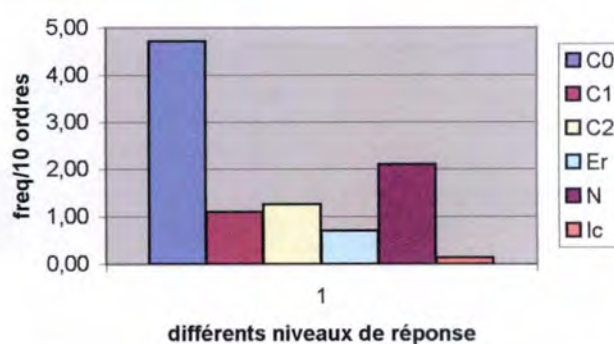


Semaine du 6 au 10 mars :

freq:229

niveau	fréq/10 ord	Freq
C0	4,72	108
C1	1,09	25
C2	1,27	29
Er	0,70	16
N	2,10	48
Ic	0,13	3

Inge

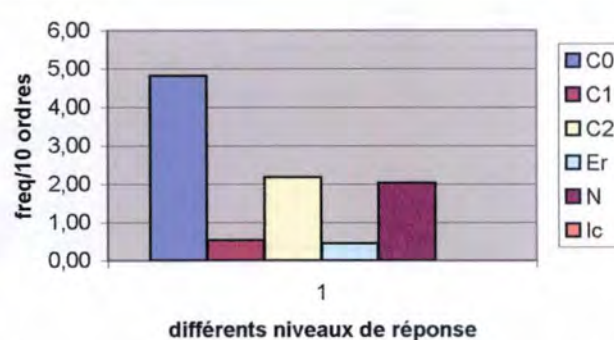


Semaine du 13 au 17 mars:

freq:133

niveau	fréq/10 ord	Freq
C0	4,81	64
C1	0,53	7
C2	2,18	29
Er	0,45	6
N	2,03	27
Ic	0,00	0

véronique



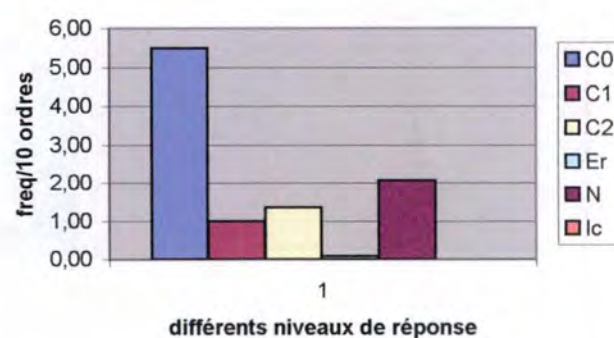
Semaine du 20 au 24 mars:

freq:111

niveau	fréq/10 ord	Freq
C0	5,50	61
C1	0,99	11
C2	1,35	15
Er	0,09	1
N	2,07	23
Ic	0,00	0

Inge

extérieur local travail.

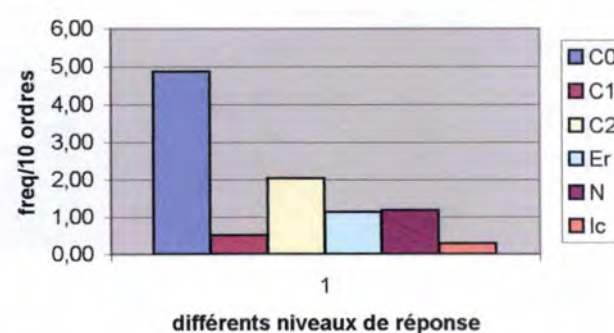


Semaine du 27 au 31 mars:

freq:177

niveau	fréq/10 ord	Freq
C0	4,86	86
C1	0,51	9
C2	2,03	36
Er	1,13	20
N	1,19	21
Ic	0,28	5

Véronique

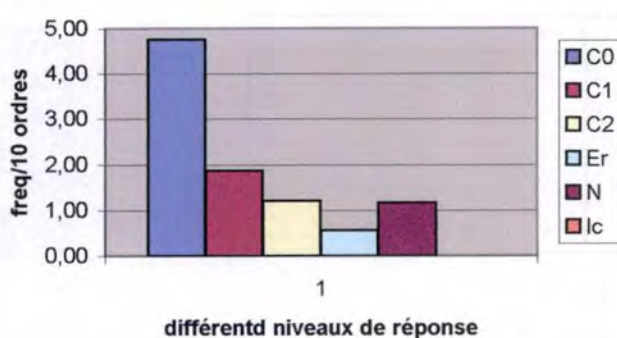


Semaine du 03 au 07 avril:

freq:231

niveau	fréq/10 ord	Freq
C0	4,76	110
C1	1,86	43
C2	1,21	38
Er	0,56	13
N	1,17	27
Ic	0,00	0

Inge

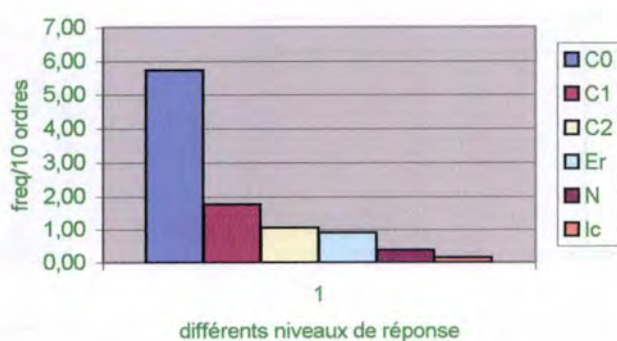


Semaine du 10 au 14 avril:

freq:131

niveau	fréq/10 ord	Freq
C0	5,73	75
C1	1,76	23
C2	1,07	14
Er	0,92	12
N	0,38	5
Ic	0,15	2

Véronique

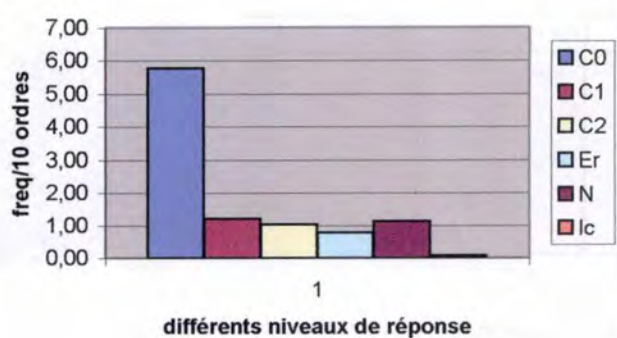


Semaine du 17 au 21 avril:

freq:116

niveau	fréq/10 ord	Freq
C0	5,78	67
C1	1,21	14
C2	1,03	12
Er	0,78	9
N	1,12	13
Ic	0,09	1

Véronique



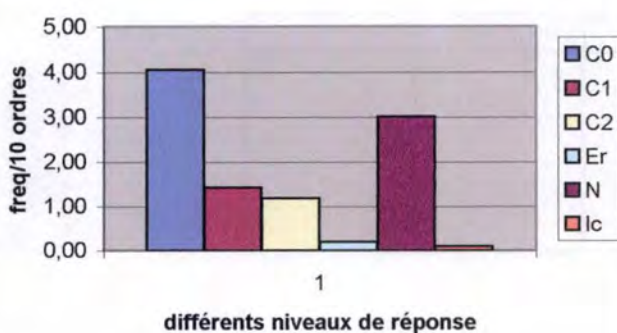
Semaine du 24 au 28 avril:

freq:202

niveau	fréq/10 ord	Freq
C0	4,06	82
C1	1,44	29
C2	1,19	24
Er	0,20	4
N	3,02	61
Ic	0,10	2

Inge

Surtout l'ordre **aboie**, il ne veut pas le faire. 82 fois sur 202. Véro, elle ne l'appren pas au chien.



Semaine du 01 au 05 mai:

niveau	fréq/10 ord	Freq
C0	7,34	47
C1	1,41	9
C2	0,47	3
Er	0,47	3
N	0,31	2
Ic	0,00	0

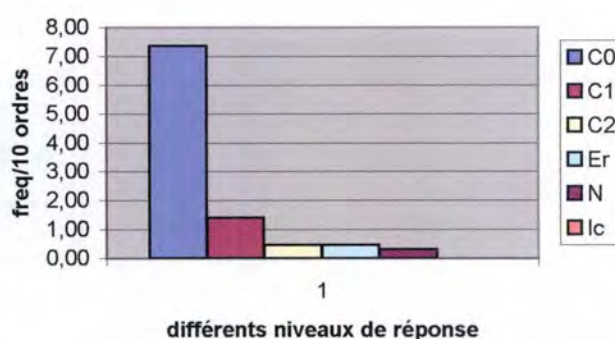
Véronique

marché de Floreffe.

pas de app et c-app, pas de aboie...

surtout ordres de base.

freq:64



Semaine du 08 au 12 mai:

niveau	fréq/10 ord	Freq
C0	5,57	54
C1	1,13	11
C2	1,65	16
Er	0,00	0
N	1,65	16
Ic	0,00	0

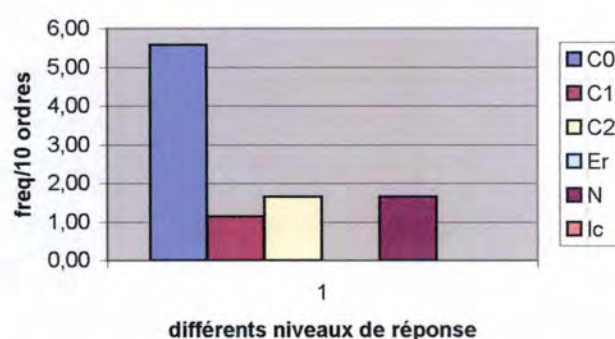
Inge

pas un bon rappel. Apprend les ordres en

néerlandais car donné à un handicapé

mental. (surtout ordres de bases)

freq:97



3. Gypsi:

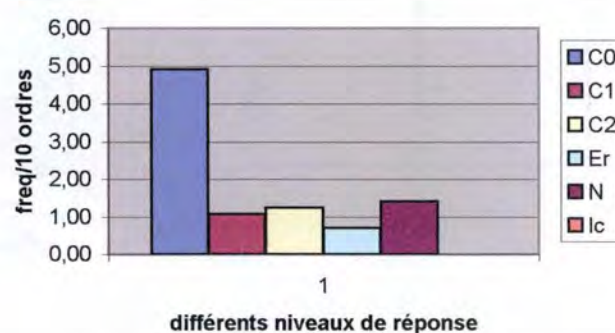
Semaine du 21 au 25 février:

niveau	fréq/10 ord	Freq
C0	4,91	83
C1	1,08	29
C2	1,24	21
Er	0,71	12
N	1,42	24
Ic	0,00	0

Véronique

ordres de base en majorité.

freq:169

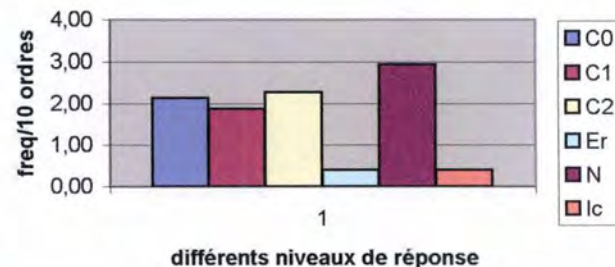


Semaine du 28 février au 03 mars:

freq:75

niveau	fréq/10 ord	Freq
C0	2,13	16
C1	1,87	14
C2	2,27	17
Er	0,40	3
N	2,93	22
Ic	0,40	3

Véronique



ordres plus complexes.

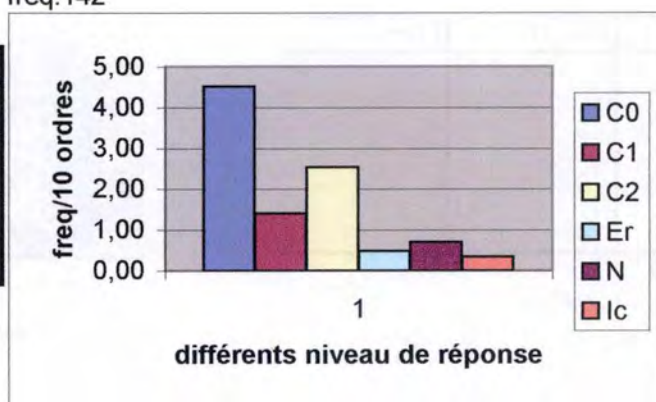
Semaine du 06 au 10 mars:

niveau	fréq/10 ord	Freq
C0	4,51	64
C1	1,41	20
C2	2,54	36
Er	0,49	7
N	0,70	10
Ic	0,35	5

Véronique

ne fait pas le app. Ne fait pas bien le assis

freq:142



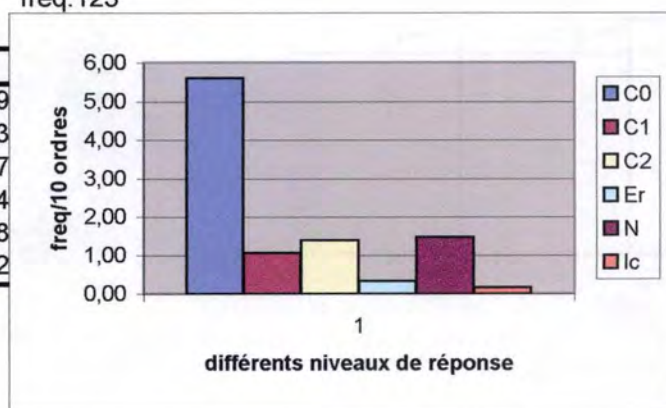
Semaine du 13 au 17 mars:

niveau	fréq/10 ord	Freq
C0	5,61	69
C1	1,06	13
C2	1,38	17
Er	0,33	4
N	1,46	18
Ic	0,16	2

Inge

Surtout ordres de base.

freq:123

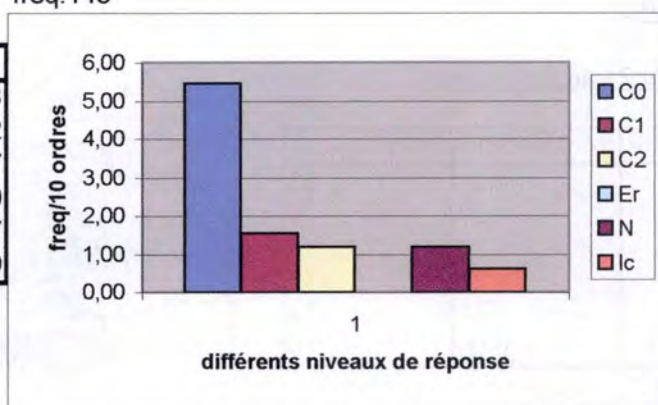


Semaine du 20 au 24 mars:

niveau	fréq/10 ord	Freq
C0	5,45	78
C1	1,54	22
C2	1,19	17
Er	0,00	0
N	1,19	17
Ic	0,63	9

Véronique

freq:143



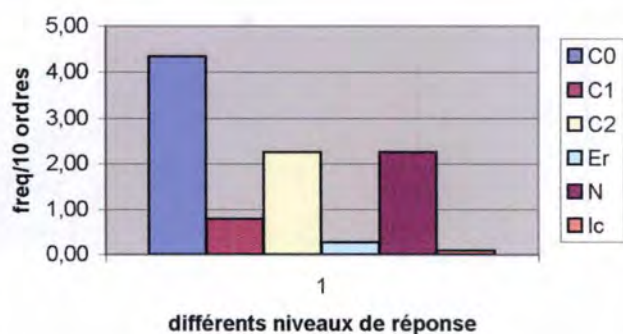
Semaine du 27 au 31 mars:

niveau	fréq/10 ord	Freq
C0	4,35	50
C1	0,78	9
C2	2,26	26
Er	0,26	3
N	2,26	26
lc	0,09	1

Véronique

Beaucoup de app et c-app, elle ne fait pas bien encore.

freq:115



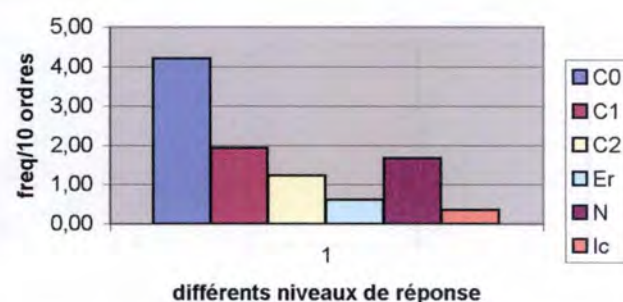
Semaine du 03 au 07 avril:

niveau	fréq/10 ord	Freq
C0	4,21	48
C1	1,93	22
C2	1,23	14
Er	0,61	7
N	1,67	19
lc	0,35	4

Véronique

ne fait pas bien le au pied. Encore bcp de app et c-app.

freq:114



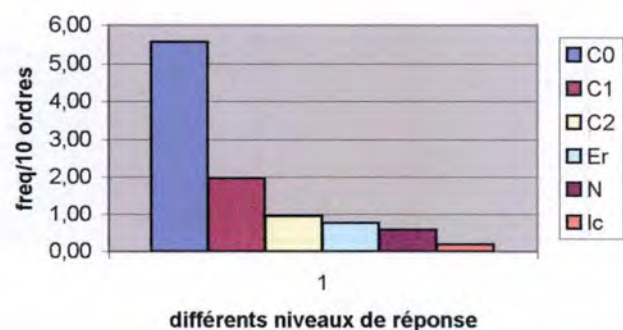
Semaine du 10 au 14 avril:

niveau	fréq/10 ord	Freq
C0	5,57	88
C1	1,96	31
C2	0,95	15
Er	0,76	12
N	0,57	9
lc	0,19	3

Véronique

ne fait pas encore bien le c-app ni le au pied, ni le debout. Rappel moyen.

freq:158



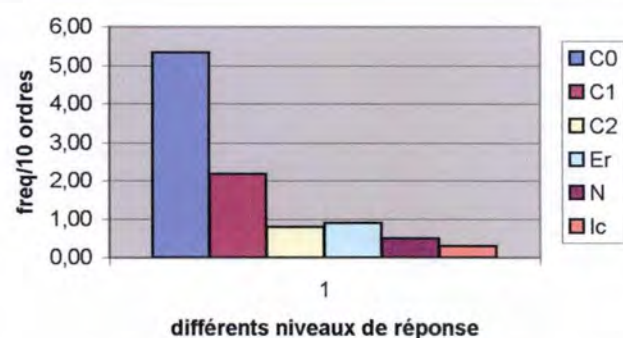
Semaine du 17 au 21 avril:

niveau	fréq/10 ord	Freq
C0	5,35	54
C1	2,18	22
C2	0,79	8
Er	0,89	9
N	0,50	5
lc	0,30	3

Véronique

ne fait pas bien le c-app, ni le en main, ni le tire.

freq:101



Semaine du 24 au 28 avril:

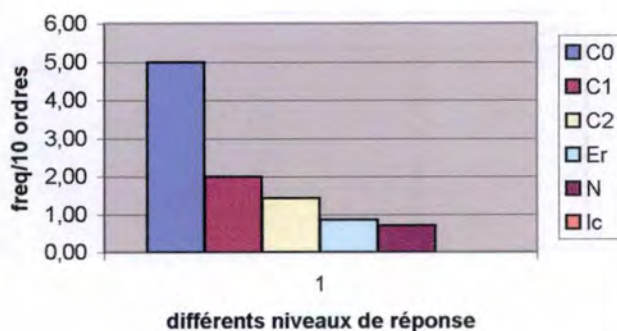
niveau	fréq/10 ord	Freq
C0	5,00	35
C1	2,00	14
C2	1,43	10
Er	0,86	6
N	0,71	5
Ic	0,00	0

Inge-Deborah-Véronique

Centre commercial.

ne fait pas bien le au pied.

freq:70



Semaine du 01 au 05 mai:

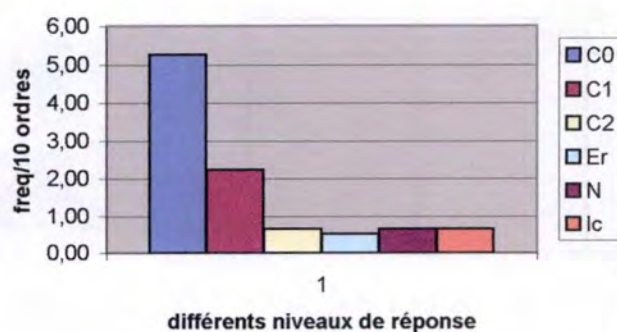
niveau	fréq/10 ord	Freq
C0	5,26	40
C1	2,24	17
C2	0,66	5
Er	0,53	4
N	0,66	5
Ic	0,66	5

Véronique

marché de Floreffe.

ne fait pas bien le couché, ni le en main.

freq:76



Semaine du 08 au 12 mai:

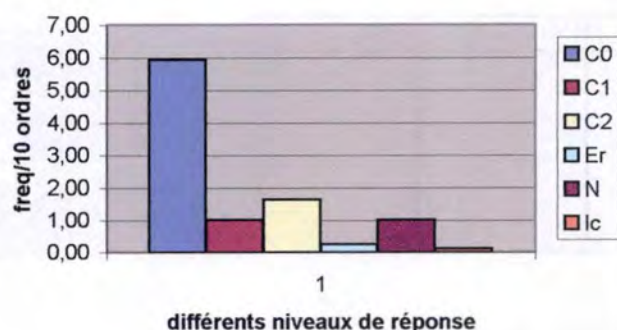
niveau	fréq/10 ord	Freq
C0	5,95	47
C1	1,01	8
C2	1,65	13
Er	0,25	2
N	1,01	8
Ic	0,13	1

Inge

Dehors local travail.

ne fait pas bien le en main.

freq:79



4.Xena:

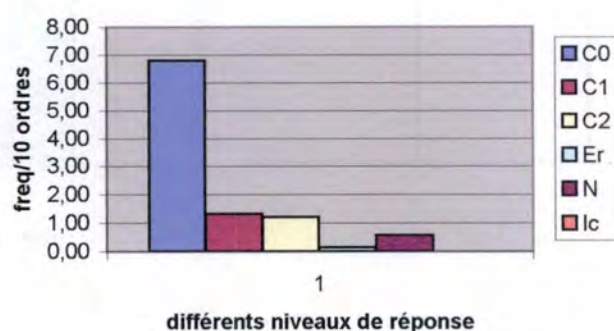
Semaine du 21 au 25 février:

niveau	fréq/10 ord	Freq
C0	6,80	51
C1	1,33	10
C2	1,20	9
Er	0,13	1
N	0,57	4
Ic	0,00	0

Véronique

Surtout ordres de base.

freq:75

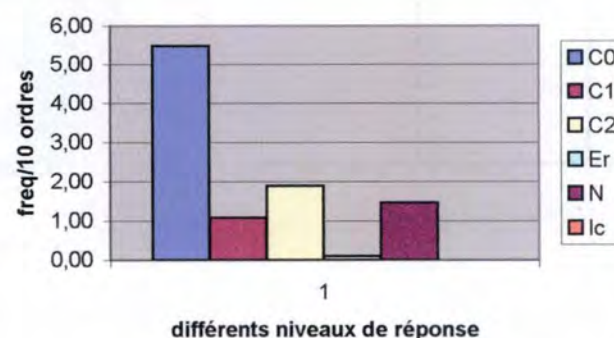


Semaine du 28 février au 03 mars:

niveau	fréq/10 ord	Freq
C0	5,47	116
C1	1,08	23
C2	1,89	40
Er	0,09	2
N	1,46	31
Ic	0,00	0

Inge

freq:212



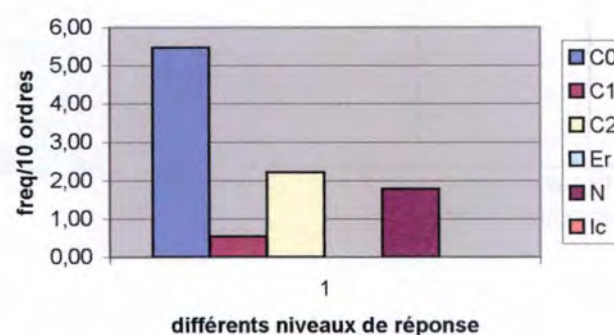
Semaine du 06 au 10 mars:

niveau	fréq/10 ord	Freq
C0	5,47	52
C1	0,53	5
C2	2,21	21
Er	0,00	0
N	1,79	17
Ic	0,00	0

Véronique

plage d'Amée.

freq:95



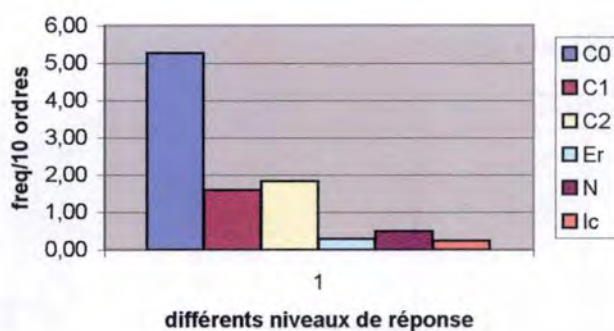
Semaine du 13 au 17 mars:

freq:169

niveau	fréq/10 ord	Freq
C0	5,27	89
C1	1,60	27
C2	1,83	31
Er	0,30	5
N	0,48	13
lc	0,24	4

Inge

beaucoup de apporte, elle ne le fait pas correctement (1 fois C0 sur 45 fois).



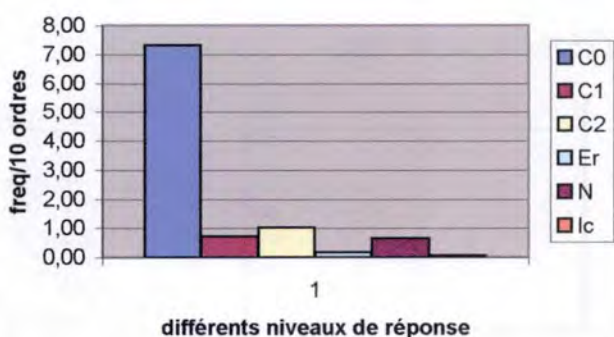
Semaine du 20 au 24 mars:

freq:165

niveau	fréq/10 ord	Freq
C0	7,33	121
C1	0,73	12
C2	1,03	17
Er	0,18	3
N	0,67	11
lc	0,06	1

Véronique

App est OK. Mais pas le c-app.



Semaine du 27 au 31 mars:

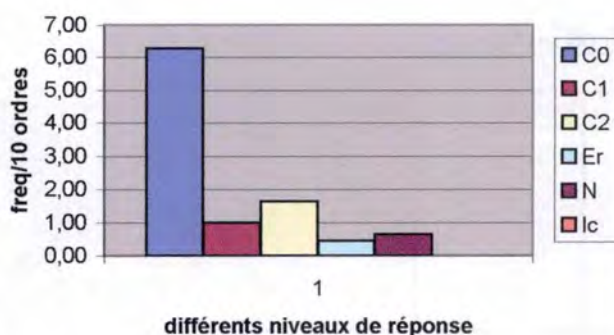
freq:110

niveau	fréq/10 ord	Freq
C0	6,27	69
C1	1,00	11
C2	1,64	18
Er	0,45	5
N	0,64	7
lc	0,00	0

Inge- Véronique

centre commercial

ne fait pas bien le au pied



Semaine du 03 au 07 avril:

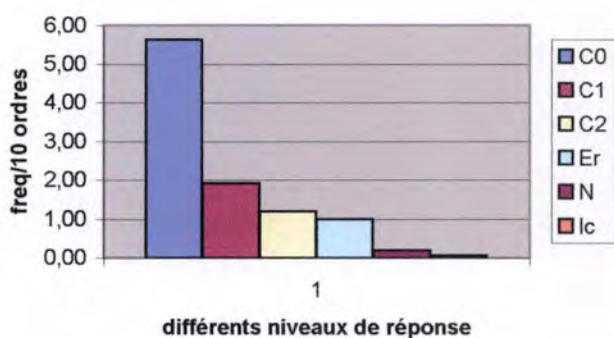
freq:151

niveau	fréq/10 ord	Freq
C0	5,63	85
C1	1,92	29
C2	1,19	18
Er	0,99	15
N	0,20	3
lc	0,07	1

Inge

extérieur local et dedans (long)

ne fait pas bien le au pied.



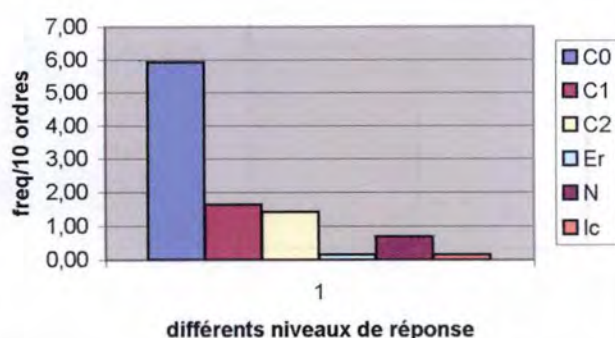
Semaine du 10 au 14 avril:

freq:189

niveau	fréq/10 ord	Freq
C0	5,93	112
C1	1,64	31
C2	1,43	27
Er	0,16	3
N	0,69	13
Ic	0,16	3

Véronique

ne fait pas le c-app (1 fois C0 sur 18).
au pied pas encore au point.



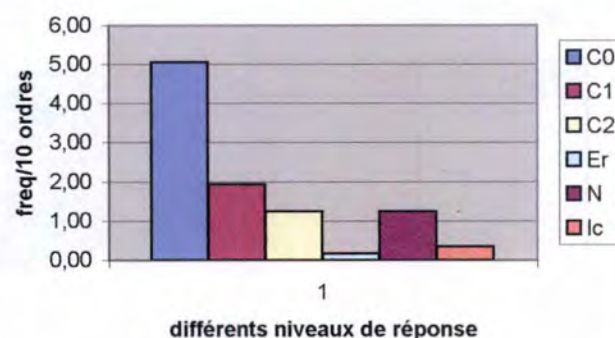
Semaine du 17 au 21 avril:

freq:176

niveau	fréq/10 ord	Freq
C0	5,06	89
C1	1,93	34
C2	1,25	22
Er	0,17	3
N	1,25	22
Ic	0,34	6

Véronique

ne fait pas bien le c-app(4 C0 sur 29).
ni le en main, ni le up(1 C0 sur 8).



Semaine du 24 au 28 avril:

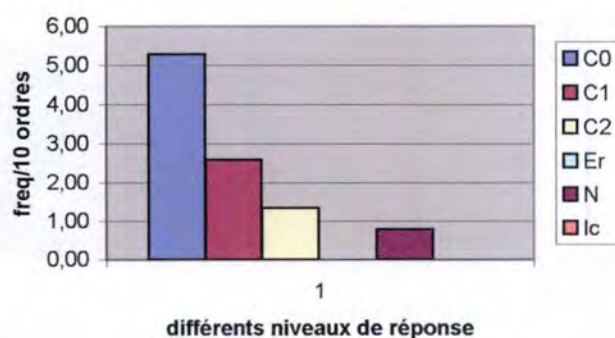
freq:89

niveau	fréq/10 ord	Freq
C0	5,28	47
C1	2,58	23
C2	1,35	12
Er	0,00	0
N	0,79	7
Ic	0,00	0

Inge-Véronique

centre commercial.

ne fait pas bien le au pied(2 C0 sur 14)
ni le af, renifle tout le temps le sol.



Semaine du 01 au 05 mai:

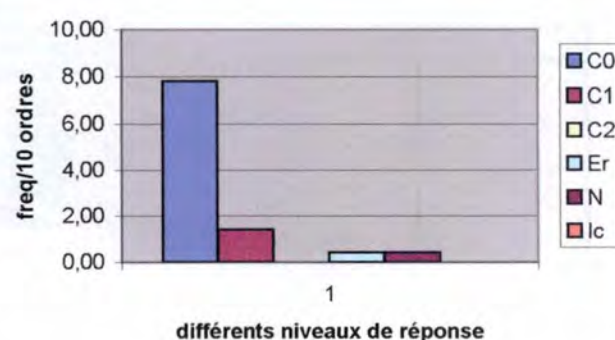
freq:50

niveau	fréq/10 ord	freq
C0	7,80	39
C1	1,40	7
C2	0,00	0
Er	0,40	2
N	0,40	2
Ic	0,00	0

Inge

gare de Namur.

que des ordres de base.

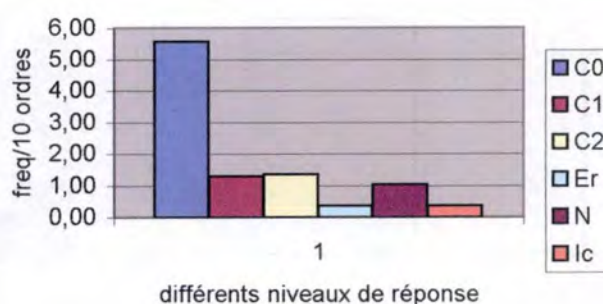


Semaine du 08 au 12 mai:

niveau	fréq/10 ord	freq
C0	5,58	120
C1	1,30	28
C2	1,35	29
Er	0,37	8
N	1,02	22
Ic	0,36	8

Véronique

freq:215



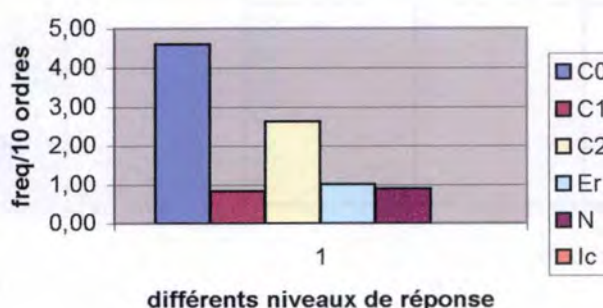
5. Hélios:

Semaine du 21 au 25 février:

niveau	fréq/10 ord	freq
C0	4,61	77
C1	0,84	14
C2	2,63	44
Er	1,02	17
N	0,90	15
Ic	0,00	0

Véronique

freq:167



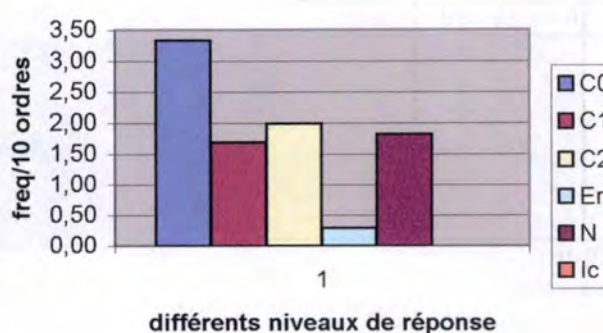
Semaine du 28 février au 03 mars:

niveau	fréq/10 ord	freq
C0	3,33	144
C1	1,70	58
C2	1,99	68
Er	0,29	10
N	1,81	62
Ic	0,00	0

Inge-Véronique

ne se couche et ne s'assoit pas bien.
ni fermer.

freq:342

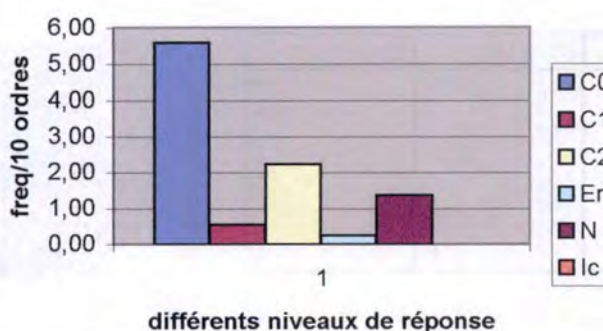


Semaine du 06 au 10 mars:

freq:161

niveau	fréq/10 ord	freq
C0	5,59	90
C1	0,56	9
C2	2,24	36
Er	0,25	4
N	1,37	22
Ic	0,00	0

Inge

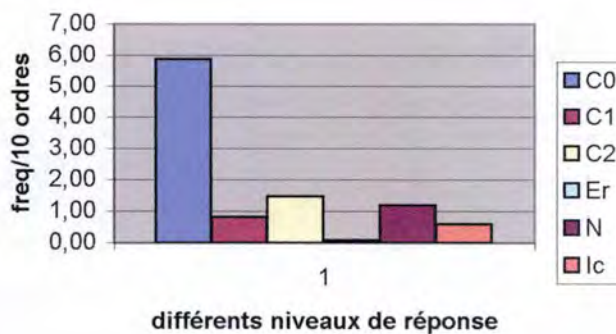


Semaine du 13 au 17 mars:

freq:136

niveau	fréq/10 ord	freq
C0	5,88	80
C1	0,81	11
C2	1,47	20
Er	0,07	1
N	1,18	16
Ic	0,59	8

Inge



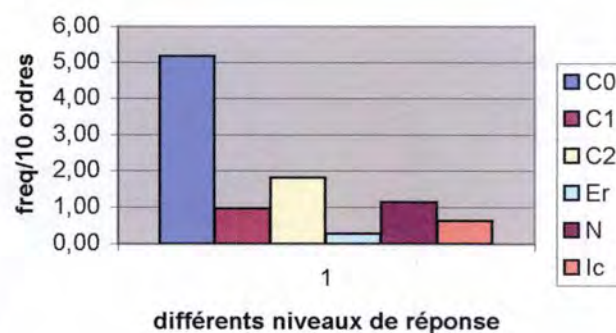
Semaine du 20 au 24 mars:

freq:176

niveau	fréq/10 ord	freq
C0	5,17	91
C1	0,97	17
C2	1,82	32
Er	0,28	5
N	1,14	20
Ic	0,63	11

Véronique

beaucoup d'ordres app et il ne le fait pas (pas un C0 sur 43 fois).



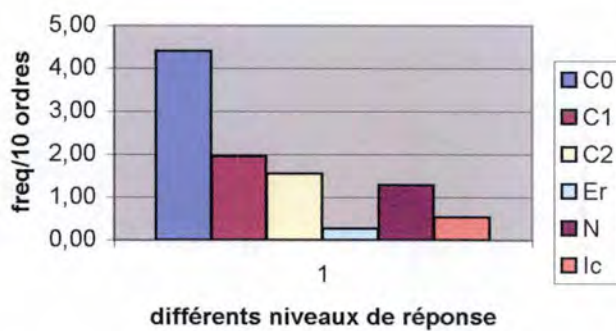
Semaine du 27 au 31 mars:

freq:225

niveau	fréq/10 ord	freq
C0	4,40	99
C1	1,96	44
C2	1,56	35
Er	0,27	6
N	1,29	29
Ic	0,53	12

Véronique

beaucoup d'ordres app, ferme, pas bouger, debout, couché qu'il ne fait pas bien. (lent à la détente).



Semaine du 03 au 07 avril:

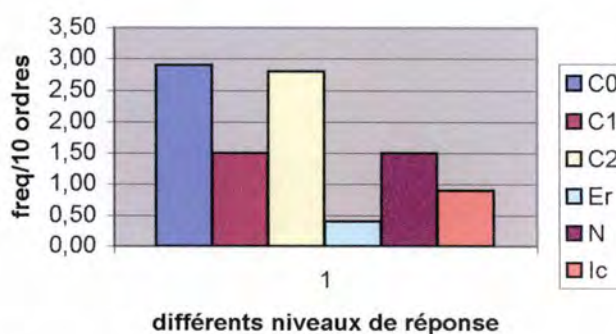
freq:100

niveau	fréq/10 ord	freq
C0	2,90	29
C1	1,50	15
C2	2,80	28
Er	0,40	4
N	1,50	15
Ic	0,90	9

Véronique

extérieur local.

n'a pas encore compris le app et le c-app ne fait pas bien le assis(1 C0 sur 11)



ni le couché, ni le au pied. Il ne fait encore rien parfaitement, de plus il réagit lentement aux ordres demandés. (pas très bon rappel).

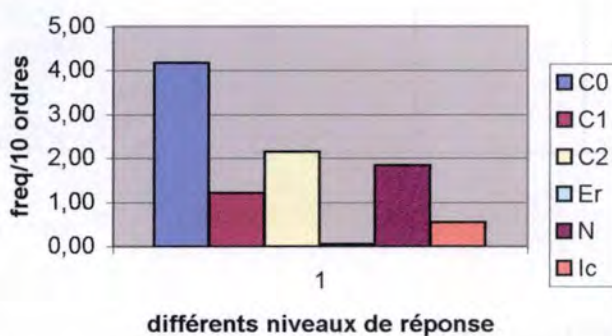
Semaine du 10 au 14 avril:

freq:163

niveau	fréq/10 ord	freq
C0	4,17	68
C1	1,23	20
C2	2,15	35
Er	0,06	1
N	1,84	30
Ic	0,55	9

Véronique

mêmes remarques que semaine précédente. Dans le app ou c-app, refus directe ou lâche.



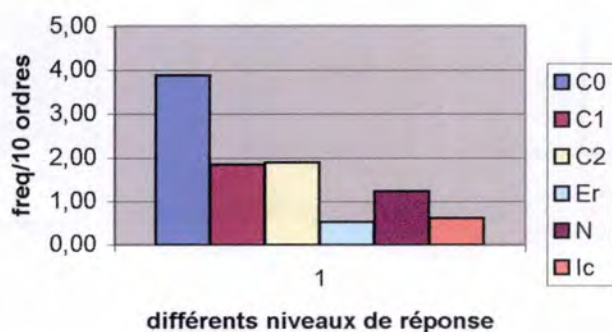
Semaine du 17 au 21 avril:

freq:211

niveau	fréq/10 ord	freq
C0	3,89	82
C1	1,85	39
C2	1,90	40
Er	0,52	11
N	1,23	26
Ic	0,62	13

Inge

mêmes remarques que semaine précédente, ne fait pas le ferme ni le tire. n'a pas de rappel.



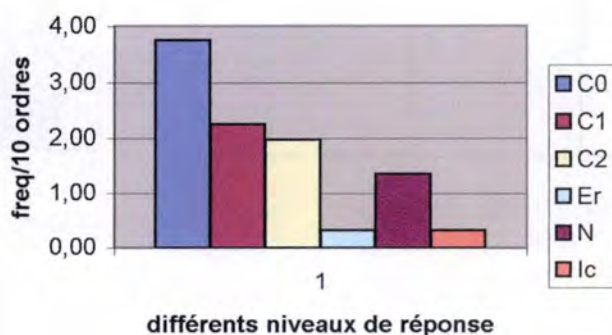
Semaine du 24 au 28 avril:

freq:213

niveau	fréq/10 ord	freq
C0	3,76	80
C1	2,25	48
C2	1,97	42
Er	0,33	7
N	1,36	29
Ic	0,33	7

Inge

idem, pas d'évolution



Semaine du 01 au 05 mai:

niveau	fréq/10 ord	freq
C0	3,96	19
C1	2,08	10
C2	2,50	12
Er	1,67	3
N	0,83	4
Ic	0,00	0

Véronique-Inge

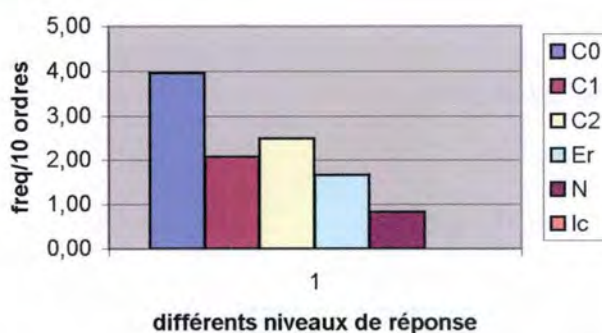
marché de Floreffe.

surtout ordres de base. Impossible en

fauteuil roulant car tire surtout si il

croise un autre chien (dangereux).ne fait pas encore bien le couché.

freq:48



Semaine du 08 au 12 mai:

niveau	fréq/10 ord	freq
C0	3,51	54
C1	1,95	30
C2	2,01	31
Er	0,19	3
N	1,95	30
Ic	0,39	6

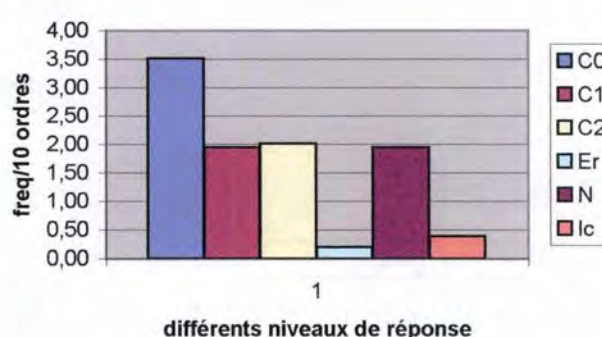
Véronique

extérieur local.

ne fait pas bien le au pied, le couché,le

c-app,le en main.

freq:154



6. Gotcha:

Semaine du 21 au 25 février:

niveau	fréq/10 ord	freq
C0	4,79	35
C1	0,55	4
C2	2,60	19
Er	0,55	4
N	1,51	11
Ic	0,00	0

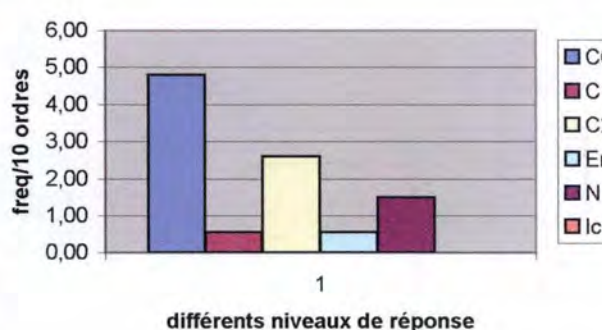
Véronique

ne fait pas bien le tire, ni le au pied, ni

le monte

srout ordres de base.

freq:73



Semaine du 28 février au 03 mars:

Absente car blessée à un antérieur (problème d'épaule).

Semaine du 06 au 10 mars:

toujours absente.

Semaine du 13 au 17 mars:

toujours absente.

Semaine du 20 au 24 mars:

toujours absente.

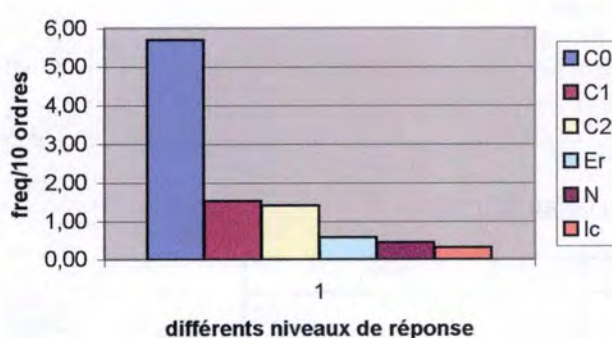
Semaine du 27 au 31 mars:

niveau	fréq/10 ord	freq
C0	5,71	89
C1	1,54	24
C2	1,41	22
Er	0,58	9
N	0,45	7
Ic	0,32	5

Inge

ne fait pas bien le app et le au pied (2 C0 sur 26).

freq:156



Semaine du 03 au 07 avril:

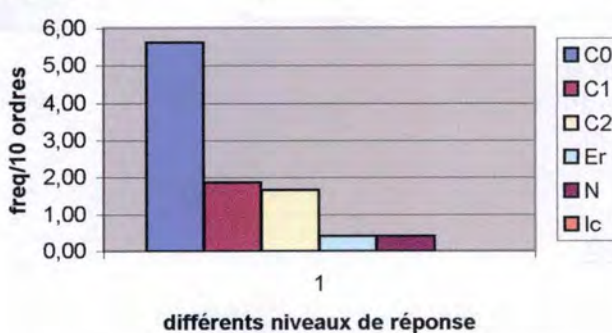
niveau	fréq/10 ord	freq
C0	5,63	27
C1	1,88	9
C2	1,67	8
Er	0,42	2
N	0,42	2
Ic	0,00	0

Inge

extérieur local.

ne fait pas bien le au pied.

freq:48



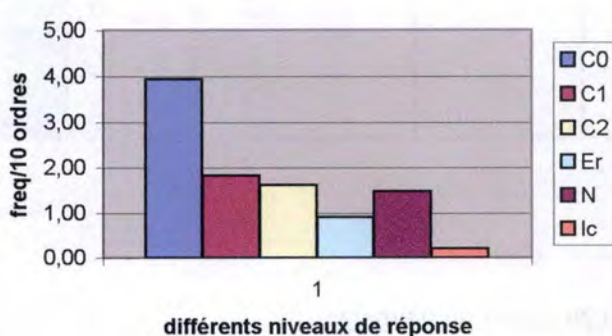
Semaine du 10 au 14 avril:

niveau	fréq/10 ord	freq
C0	3,94	56
C1	1,83	26
C2	1,62	23
Er	0,92	13
N	1,48	21
Ic	0,21	3

Véronique

Beaucoup de app, c-app, up et monte elle ne les fait pas bien.

freq:142



Semaine du 17 au 21 avril:

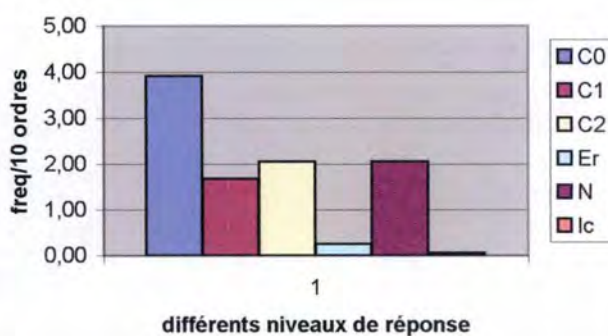
niveau	fréq/10 ord	freq
C0	3,91	63
C1	1,68	27
C2	2,05	33
Er	0,25	4
N	2,05	33
lc	0,06	1

Inge

ne fait pas bien le app, le au pied, le up
le ferme.

l'ordre app est souvent donné.

freq:161



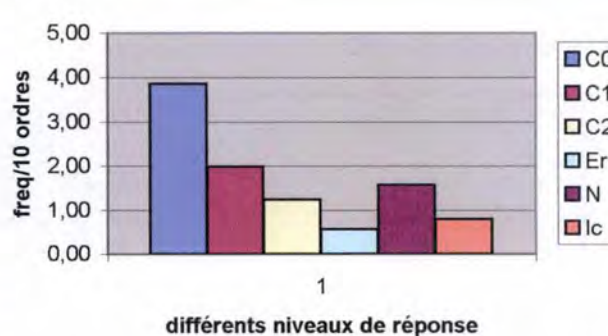
Semaine du 24 au 28 avril:

niveau	fréq/10 ord	freq
C0	3,86	103
C1	1,99	53
C2	1,24	33
Er	0,56	15
N	1,57	42
lc	0,79	21

Véronique

Beaucoup de app, c-app, de couché, de up
de tire. Et elle ne fait pas bien ces ordres
là.

freq:267



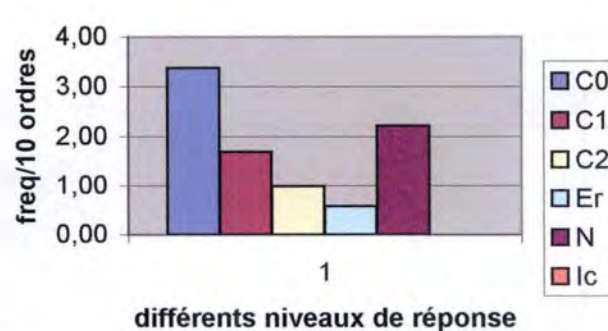
Semaine du 01 au 05 mai:

niveau	fréq/10 ord	freq
C0	3,37	58
C1	1,69	29
C2	0,99	17
Er	0,58	10
N	2,21	38
lc	0,00	0

Inge

ne fait pas le "apporte" et le "c-app". Ni
le "debout" et le "au pied".

freq:172



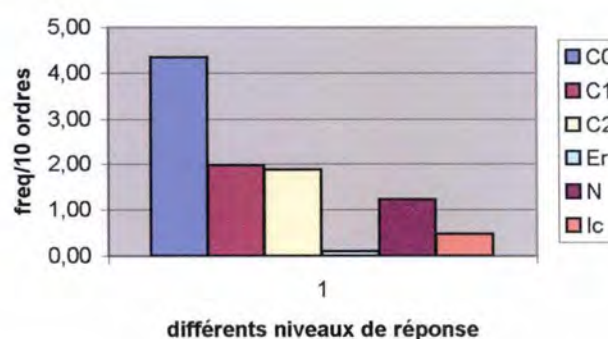
Semaine du 08 au 12 mai:

niveau	fréq/10 ord	freq
C0	4,34	46
C1	1,98	21
C2	1,89	20
Er	0,09	1
N	1,23	13
lc	0,47	5

Inge

ne fait pas bien le app, le c-app.

freq:106



7. Gretta:

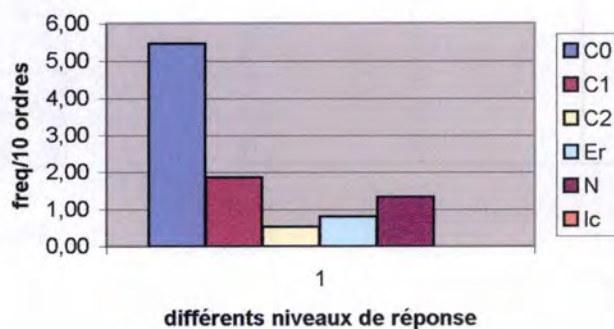
Semaine du 21 au 25 février:

niveau	fréq/10 ord	freq
C0	5,47	41
C1	1,87	14
C2	0,53	4
Er	0,80	6
N	1,33	10
Ic	0,00	0

Véronique

ne fait pas le couché, ni le app.
ne fait pas le debout.

freq:75



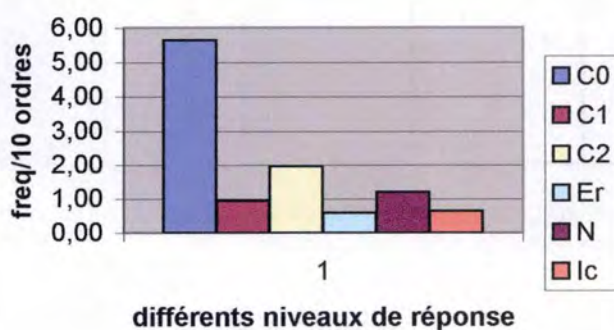
Semaine du 28 février au 03 mars:

niveau	fréq/10 ord	freq
C0	5,65	113
C1	0,95	19
C2	1,95	39
Er	0,60	12
N	1,20	24
Ic	0,65	13

Véronique

ne fait pas le "tire", ni le "app", ni le
"c-app"

freq:220



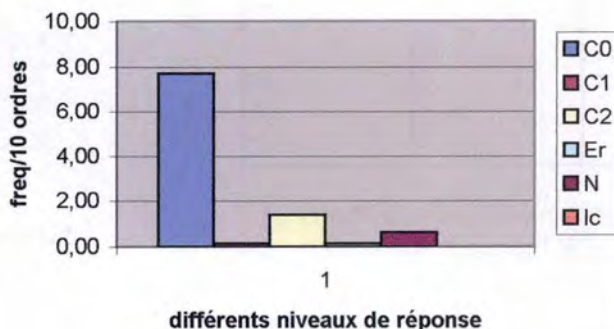
Semaine du 06 au 10 mars:

niveau	fréq/10 ord	freq
C0	7,69	50
C1	0,15	1
C2	1,38	9
Er	0,15	1
N	0,62	4
Ic	0,00	0

Véronique

plage d'Amée.
ne fait pas bien le couché.

freq:65



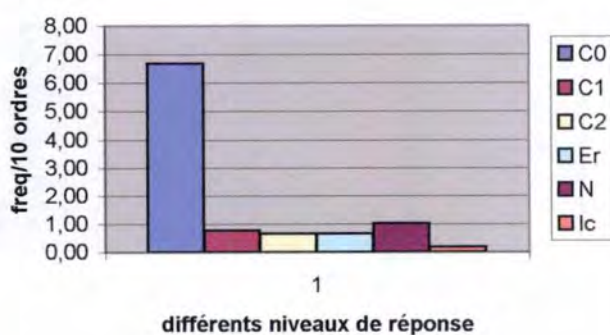
Semaine du 13 au 17 mars:

freq:272

niveau	fréq/10 ord	freq
C0	6,69	182
C1	0,77	21
C2	0,66	18
Er	0,66	18
N	1,03	28
Ic	0,18	5

Inge

ne fait pas le c-app, ne fait pas bien le au pied, ni le ferme. le debout pas encore cela. le app est meilleur (22 C0 sur 31)



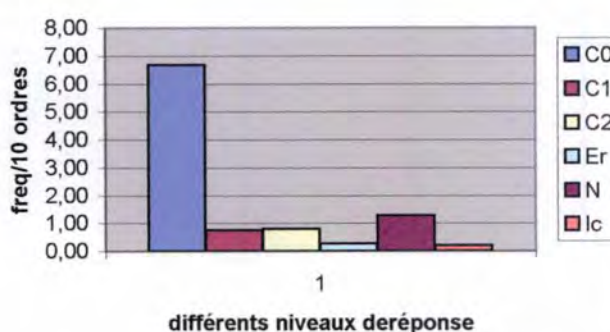
Semaine du 20 au 24 mars:

freq:250

niveau	fréq/10 ord	freq
C0	6,68	167
C1	0,76	19
C2	0,80	20
Er	0,28	7
N	1,28	32
Ic	0,20	5

Véronique

ne fait pas bien le au pied, ni le c-app, ni le debout.



Semaine du 27 au 31 mars:

Elle est malade (toux des chenils) et isolée des autres. Ne sait pas travailler car elle tousse trop.

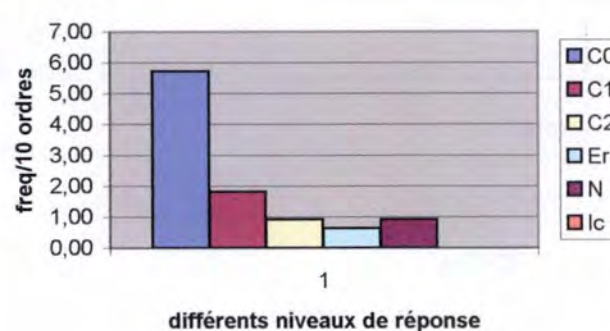
Semaine du 03 au 07 avril:

freq:110

niveau	fréq/10 ord	freq
C0	5,73	63
C1	1,82	20
C2	0,91	10
Er	0,64	7
N	0,91	10
Ic	0,00	0

Inge

ne fait pas le au pied, ni le debout.



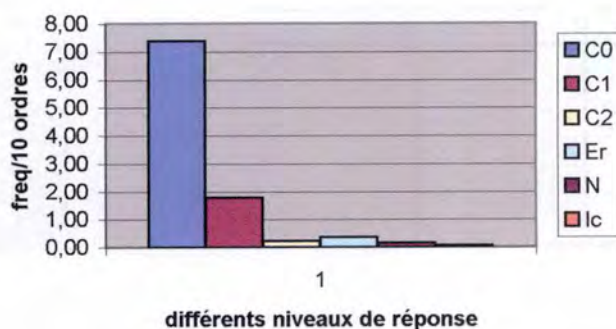
Semaine du 10 au 14 avril:

freq:134

niveau	fréq/10 ord	freq
C0	7,39	99
C1	1,79	24
C2	0,22	3
Er	0,37	5
N	0,15	2
Ic	0,07	1

Véronique

Beaucoup d'ordres différents.

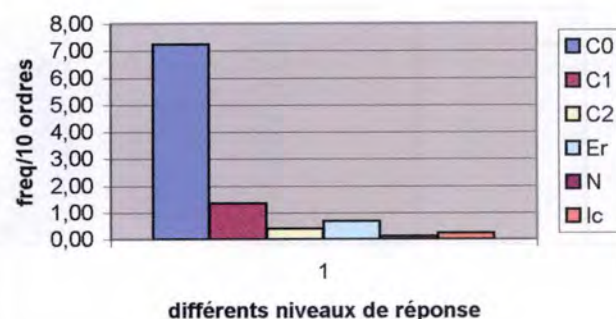


Semaine du 17 au 21 avril:

freq:177

niveau	fréq/10 ord	freq
C0	7,23	128
C1	1,36	24
C2	0,40	7
Er	0,68	12
N	0,11	2
Ic	0,23	4

Véronique



Semaine du 24 au 27 avril:

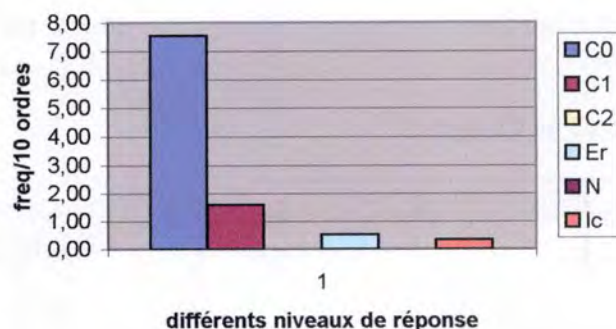
freq:57

niveau	fréq/10 ord	freq
C0	7,54	43
C1	1,58	9
C2	0,00	0
Er	0,53	3
N	0,00	0
Ic	0,35	2

Inge

centre commercial

*le c-app a été fait sans problème.
très attentive à la personne.*



Semaine du 01 au 05 mai:

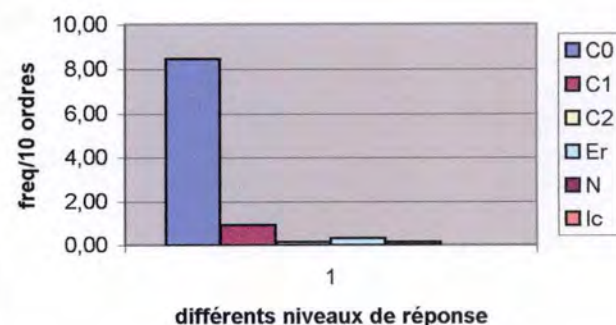
freq:65

niveau	fréq/10 ord	freq
C0	8,46	55
C1	0,92	6
C2	0,15	1
Er	0,31	2
N	0,15	1
Ic	0,00	0

Véronique

Marché de Floreffe

*surtout ordres de base mais aussi
c-app.*

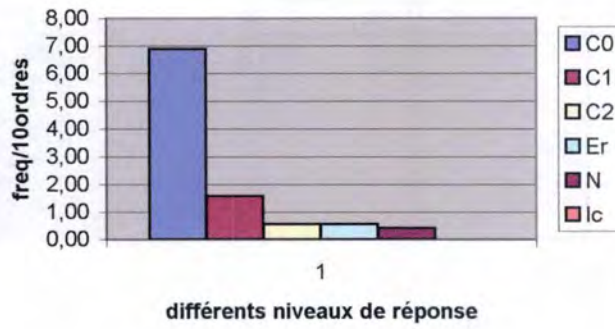


Semaine du 08 au 12 mai:

freq:141

niveau	fréq/10 ord	freq
C0	6,88	97
C1	1,57	22
C2	0,57	8
Er	0,57	8
N	0,43	6
Ic	0,00	0

Inge



8. Gallia:

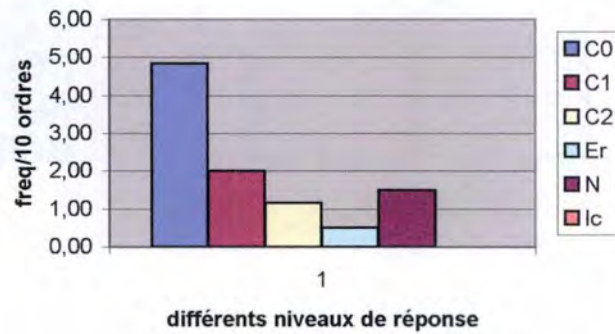
Semaine du 21 au 25 février:

freq:60

niveau	fréq/10 ord	freq
C0	4,83	29
C1	2,00	12
C2	1,17	7
Er	0,50	3
N	1,50	9
Ic	0,00	0

Véronique

ne fait pas bien le au pied, le assis, ainsi que les ordres de base comme debout, couché...



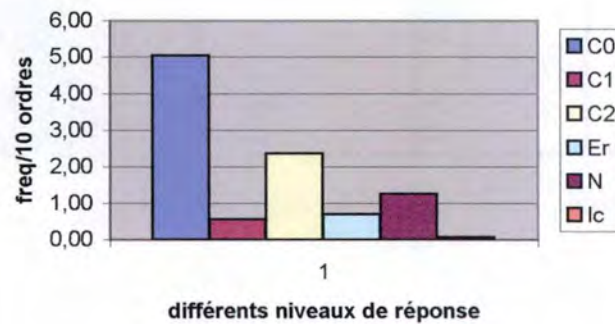
Semaine du 28 février au 03 mars

freq:143

niveau	fréq/10 ord	freq
C0	5,03	72
C1	0,56	8
C2	2,38	34
Er	0,70	10
N	1,26	18
Ic	0,07	1

Inge

ne fait pas bien le dis bonjour, le au pied, le app, le tire, le viens.



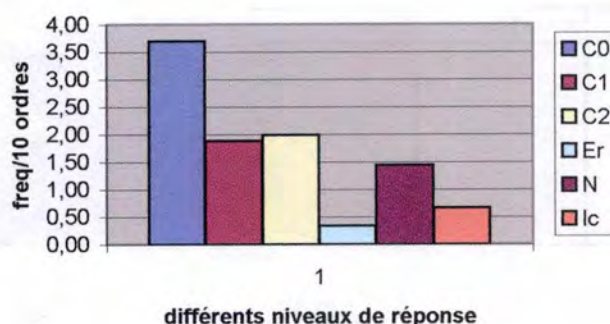
Semaine du 06 au 10 mars:

freq:181

niveau	fréq/10 ord	freq
C0	3,70	67
C1	1,88	34
C2	1,99	36
Er	0,33	6
N	1,44	26
Ic	0,66	12

Inge

ne fait pas bien le au pied, le couché,
le aboie, le ferme, le **app**.



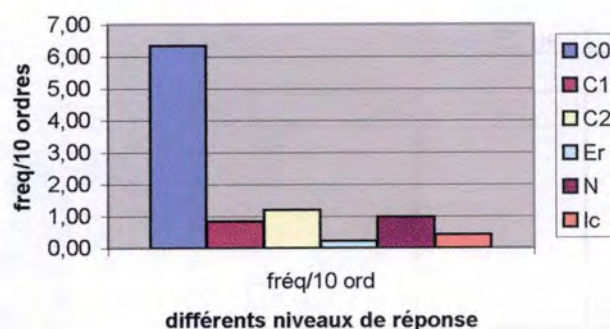
Semaine du 13 au 17 mars:

freq:142

niveau	fréq/10 ord	freq
C0	6,34	90
C1	0,85	12
C2	1,20	17
Er	0,21	3
N	0,99	14
Ic	0,42	6

Inge

ne fait pas encore bien le debout et le
couché, ni le au pied. Mais le app est
meilleur.



Semaine du 20 au 24 mars:

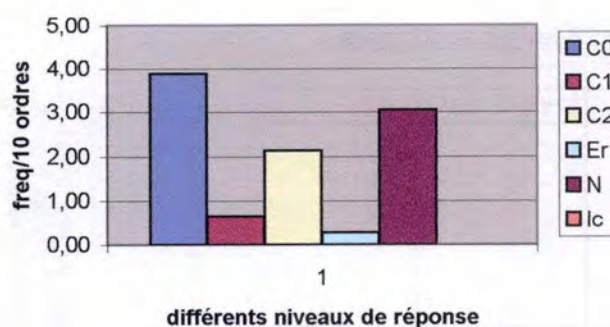
freq:108

niveau	fréq/10 ord	freq
C0	3,89	42
C1	0,65	7
C2	2,13	23
Er	0,28	3
N	3,06	33
Ic	0,00	0

Inge

extérieur local.

ne fait pas le **aboie**, ni le **app** hors se
sont les 2 ordres les plus demandés
durant cette séance.



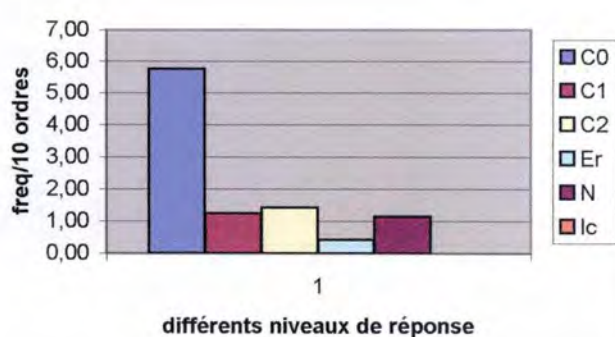
Semaine du 27 au 31 mars:

niveau	fréq/10 ord	freq
C0	5,76	121
C1	1,24	26
C2	1,43	30
Er	0,43	9
N	1,14	24
Ic	0,00	0

Inge-Véronique

ne fait pas bien le au pied, ni le aboie.
fait mieux le app et le en main avec
Véronique. Evolution positive du app.

freq:210



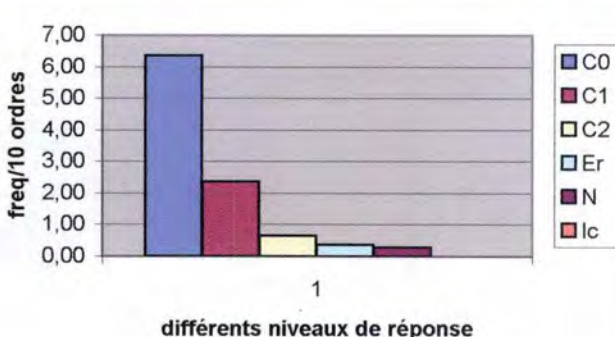
Semaine du 03 au 07 avril:

niveau	fréq/10 ord	freq
C0	6,36	70
C1	2,36	26
C2	0,64	7
Er	0,36	4
N	0,27	3
Ic	0,00	0

Inge

ne fait pas encore bien le debout.
fait le aboie (utilisat° du jouet pour
insiter). Pas de app durant la séance.

freq:110



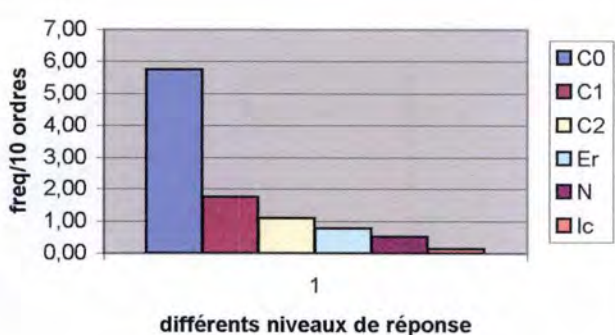
Semaine du 10 au 14 avril:

niveau	fréq/10 ord	freq
C0	5,74	89
C1	1,74	27
C2	1,10	17
Er	0,77	12
N	0,52	8
Ic	0,13	2

Véronique

beaucoup de c-app, de en main, de au
pied durant cette séance. Elle ne fait pas
bien le au pied ainsi que le c-app.

freq:155



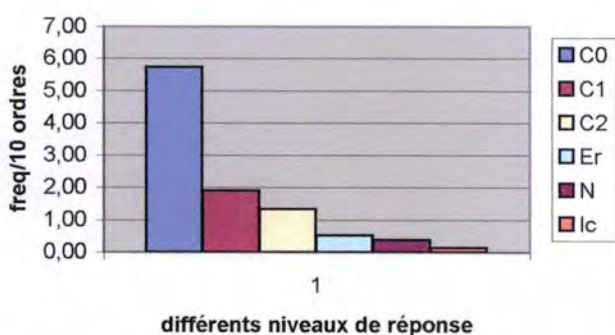
Semaine du 17 au 21 avril:

niveau	fréq/10 ord	freq
C0	5,74	78
C1	1,91	26
C2	1,32	18
Er	0,51	7
N	0,37	5
Ic	0,15	2

Inge

ne fait pas bien le app, c-app, le au pied
le aboie est meilleur ainsi que le rappel.

freq:136



Semaine du 24 au 28 avril:

niveau	fréq/10 ord	freq
C0	6,10	47
C1	1,56	12
C2	1,17	9
Er	1,17	9
N	0,00	0
Ic	0,00	0

Véronique

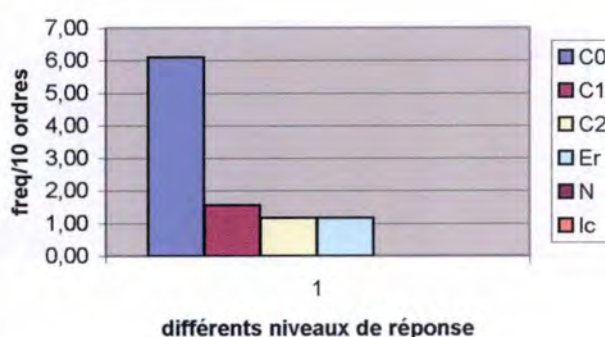
centre commercial.

ne fait toujours pas bien le au pied.

surtout ordres de base demandés.

marche bien mais est stressée. Possède un bon pas bouger même si Véro plus visible.

freq:77



Semaine du 01 au 05 mai:

niveau	fréq/10 ord	freq
C0	5,14	107
C1	1,49	31
C2	1,63	34
Er	0,48	10
N	0,96	20
Ic	0,29	6

Véronique

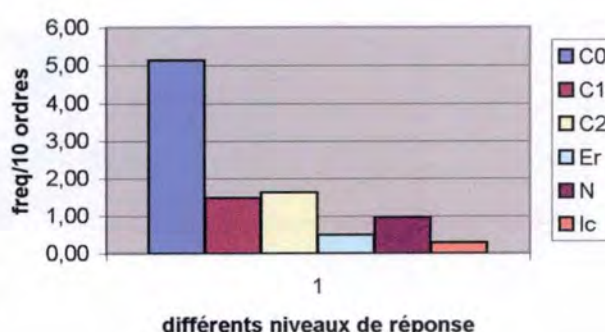
beaucoup de c-app (47) et de au pied(12)

ainsi que de en main(22). Elle ne fait pas

le c-app, ni le au pied. Le aboie ne va

plus si bien (7 C0 sur 16).

freq:208



Semaine du 08 au 12 mai:

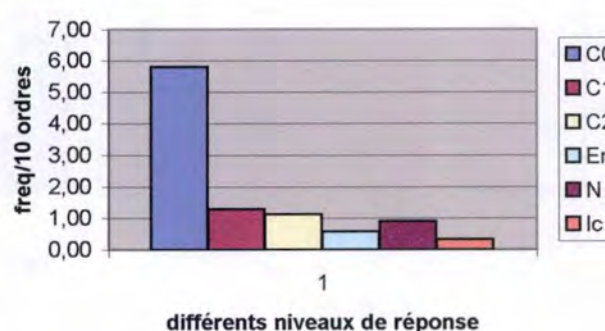
niveau	fréq/10 ord	freq
C0	5,80	141
C1	1,28	31
C2	1,11	27
Er	0,58	14
N	0,91	22
Ic	0,33	8

Véronique

ne fait pas le c-app (63).Ne fait pas bien

le debout et le au pied.

freq:243



*Annexe 6 : Evolution de la comparaison du
niveau de performance de chaque chien pour les
différents thèmes d'ordres de semaine en semaine :*

comparaison du niveau de performance des chiens pour les différents ordres regroupés par thèmes:

Le premier groupe comprend les ordres de position: "assis", "debout", "dis bonjour", "couché", "collier", "au pied", "genoux".

Le second englobe les ordres de "mouvement": "on y va", "viens", "devant", "recul", "en main", "voet", "doucelement", "roule".

Le troisième comprend les ordres: "monte", "up", "descend", "voiture".

le quatrième concerne les ordres de rapport d'objet: "apporte", "cherche apporte", "af", "lâche".

Le cinquième englobe les ordres: "ferme", "tire".

Le sixième correspond aux ordres qui ne peuvent pas être classé dans les autres groupe: "pas bouger", "attend", "aboie", "silence".

les ordres donne et c'est fini ne sont pas pris en considération car ils signale la levée de l'ordre. Le niveau de réponse est donc pratiquement toujours maximum. Ce qui pourrait biaiser les résultats .

Intérêt et méthode de ces graphiques:

Ces graphiques permettent la mise en évidence de la fréquence de chaque groupe d'ordres. Ainsi que le niveau de performance dans chacun de ces groupes durant une séance d'observation.

Calcul: chaque niveau de performance de chaque groupe d'ordres est divisé par la fréquence totale des ordres. Ex: 38/17,6 afin d'obtenir la fréquence pour 10 ordres (ceci permettant une comparaison de semaine en semaine).

1. Gaelly:

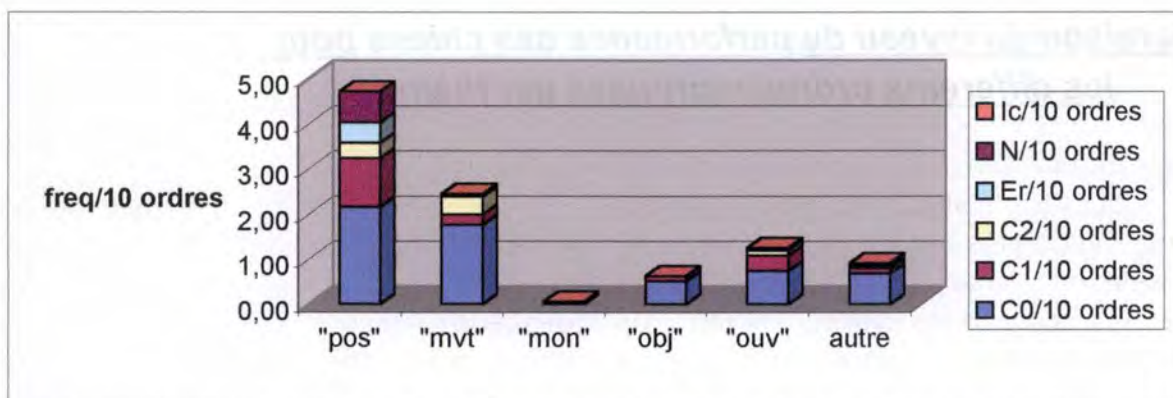
Semaine du 21 au 25 février :

freq:176

éducatrice 2

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	38	31	0	9	13	12
C1	19	4	0	2	6	2
C2	6	7	1	0	2	0
Er	8	1	0	0	0	1
N	12	0	0	0	1	1
Ic	0	0	0	0	0	0
total	83	43	1	11	22	16

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	2,16	1,76	0,00	0,51	0,74	0,68
C1/10 ordres	1,08	0,23	0,00	0,11	0,34	0,11
C2/10 ordres	0,34	0,40	0,06	0,00	0,11	0,00
Er/10 ordres	0,45	0,06	0,00	0,00	0,00	0,06
N/10 ordres	0,68	0,00	0,00	0,00	0,06	0,06
Ic/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
freq thème	4,72	2,44	0,06	0,63	1,25	0,91



La fréquence de la classe des ordres de position est supérieure à celles des autres groupes. De plus dans le groupe de position, le niveau de performance optimal est le plus fréquent. Dans chaque groupe, la fréquence du niveau de réponse maximum est supérieure à celles des autres niveaux de performance.

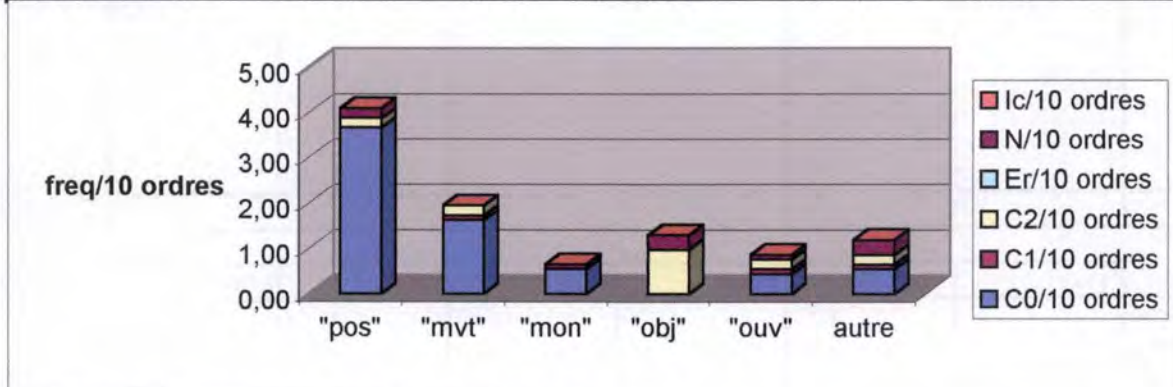
Semaine du 28 février au 03 mars:

freq:93

éducatrice 1

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	34	15	5	0	4	5
C1	0	1	0	0	1	1
C2	2	2	0	9	2	2
Er	0	0	0	0	0	0
N	2	0	1	3	1	3
Ic	0	0	0	0	0	0
total	38	18	6	12	8	11

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	3,66	1,61	0,54	0,00	0,43	0,54
C1/10 ordres	0,00	0,11	0,00	0,00	0,11	0,11
C2/10 ordres	0,22	0,22	0,00	0,97	0,22	0,22
Er/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
N/10 ordres	0,22	0,00	0,11	0,32	0,11	0,32
Ic/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
freq thème	4,09	1,94	0,65	1,29	0,86	1,18



La fréquence du groupe de position est la plus forte.

Le niveau optimal de réponse est supérieur dans toutes les groupes par rapport aux autres niveaux, sauf dans la classe du rapport d'objet où le niveau le plus représenté est celui où l'ordre est répété et où le chien peut être aidé afin d'effectuer la tâche demandée.

Semaine du 06 au 10 mars:

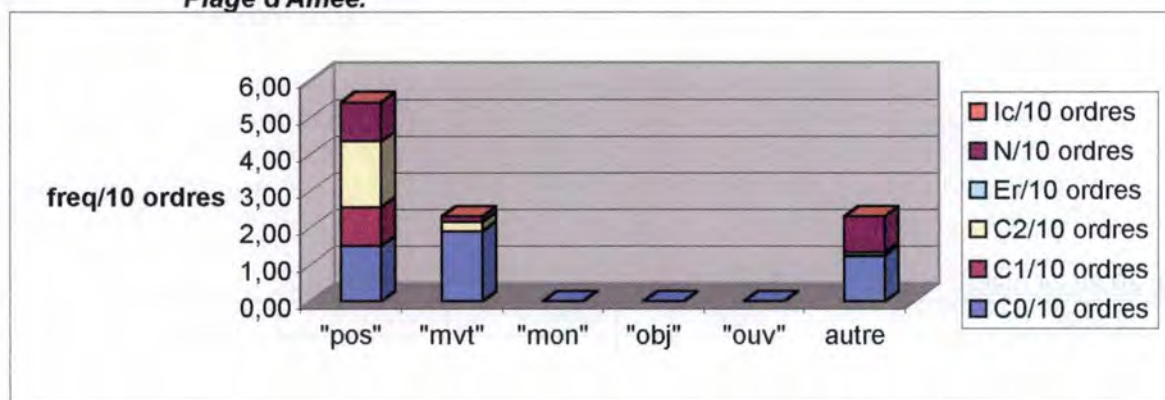
freq:122

éducatrice 1

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	18	23	0	0	0	15
C1	13	0	0	0	0	0
C2	22	3	0	0	0	1
Er	0	0	0	0	0	0
N	13	2	0	0	0	12
Ic	0	0	0	0	0	0
total	66	28	0	0	0	28

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	1,48	1,89	0,00	0,00	0,00	1,23
C1/10 ordres	1,07	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
C2/10 ordres	1,80	0,25	0,00	0,00	0,00	0,08
Er/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
N/10 ordres	1,07	0,16	0,00	0,00	0,00	0,98
Ic/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
freq thème	5,41	2,30	0,00	0,00	0,00	2,30

Plage d'Amée.



La fréquence du thème position est la plus élevée. Mais le niveau le plus représenté dans cette classe là est le niveau où l'ordre doit être répété plusieurs fois avant d'être effectué, le chien étant dans un environnement étranger, celle-ci est plus distraite et elle est donc moins attentive à la personne.

Les groupes rapport d'objet, "monte" et "ouverture" ont une fréquence nulle car en extérieur ce sont surtout les ordres de position et de mouvement qui sont travaillés.

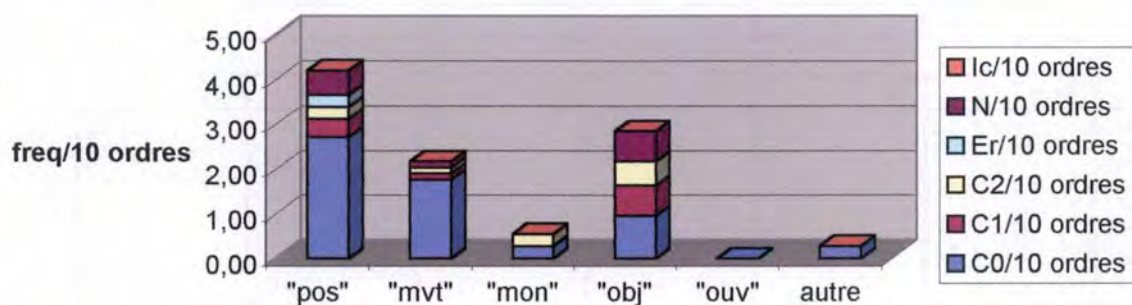
Semaine du 13 au 17 mars:

freq:74

éducatrice 1

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	20	13	2	7	0	2
C1	3	1	0	5	0	0
C2	2	1	2	4	0	0
Er	2	0	0	0	0	0
N	4	1	0	5	0	0
Ic	0	0	0	0	0	0
total	31	16	4	21	0	2

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	2,70	1,76	0,27	0,95	0,00	0,27
C1/10 ordres	0,41	0,14	0,00	0,68	0,00	0,00
C2/10 ordres	0,27	0,14	0,27	0,54	0,00	0,00
Er/10 ordres	0,27	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
N/10 ordres	0,54	0,14	0,00	0,68	0,00	0,00
lc/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
freq thème	4,19	2,16	0,54	2,84	0,00	0,27



Le groupe de position a une fréquence supérieure aux autres groupes. Le niveau de réponse maximum y est le plus élevé.

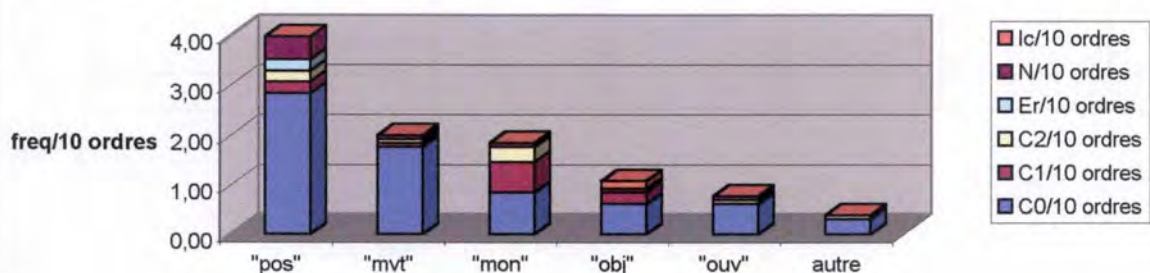
Dans la classe des ordres de mouvement, la fréquence de la performance optimale est supérieure par rapport aux autres niveaux de cette classe. Dans le groupe du rapport d'objet, la différence entre les niveaux de réponse n'est pas aussi marquée, il y a en plus de la proportion élevée de performance maximale, une fréquence élevée d'ordres devant être répétés plusieurs fois avant d'être effectués.

Semaine du 20 au 24 mars:

freq:131

éducatrice 2

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	37	23	11	8	8	4
C1	3	1	8	3	0	0
C2	3	1	4	0	1	1
Er	3	0	0	0	0	0
N	6	1	1	1	1	0
lc	0	0	0	2	0	0
total	52	26	24	14	10	5
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	2,82	1,76	0,84	0,61	0,61	0,31
C1/10 ordres	0,23	0,08	0,61	0,23	0,00	0,00
C2/10 ordres	0,23	0,08	0,31	0,00	0,08	0,08
Er/10 ordres	0,23	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
N/10 ordres	0,46	0,08	0,08	0,08	0,08	0,00
lc/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,15	0,00	0,00
freq thème	3,97	1,98	1,15	0,92	0,76	0,38



"pos" "mvt" "mon" "obj" "ouv" autre

La fréquence d'ordres de position est supérieur par rapport aux autres groupes.
Dans chaque classe, la réponse optimale a une fréquence supérieure aux autres types de réponses.

Semaine du 27 au 31 mars:

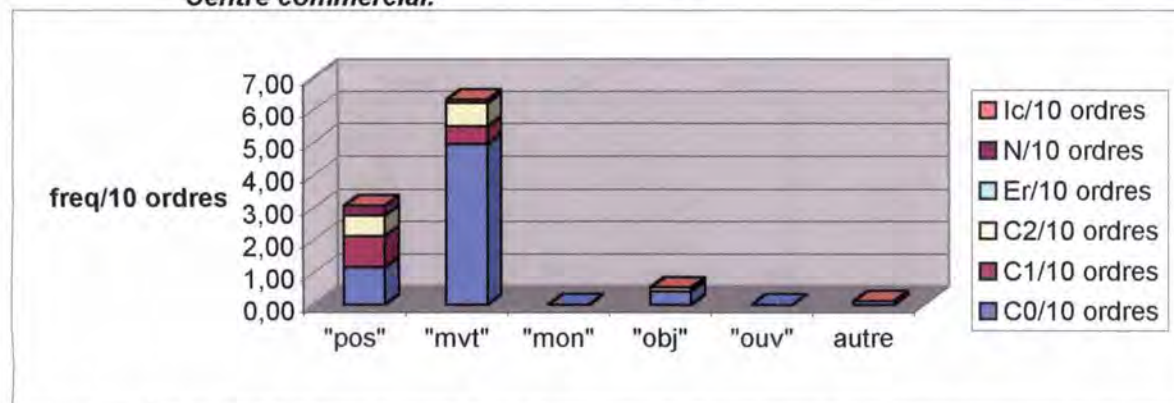
freq:95

éducatrice 1 et 2

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	11	47	0	4	0	1
C1	9	5	0	0	0	0
C2	6	7	0	1	0	0
Er	0	0	0	0	0	0
N	3	1	0	0	0	0
Ic	0	0	0	0	0	0
total	29	60	0	5	0	1

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	1,16	4,95	0,00	0,42	0,00	0,11
C1/10 ordres	0,95	0,53	0,00	0,00	0,00	0,00
C2/10 ordres	0,63	0,74	0,00	0,11	0,00	0,00
Er/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
N/10 ordres	0,32	0,11	0,00	0,00	0,00	0,00
Ic/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
freq thème	3,05	6,32	0,00	0,53	0,00	0,11

Centre commercial.



Le groupe des ordres de mouvement a une fréquence supérieure aux autres groupes.
Dans cette catégorie, la fréquence de réponse optimale est plus élevée que celles des autres types de réponse.
Elle ne fait pas bien le au pied qui est placé dans la catégorie d'ordres de position, ce qui engendre une assez grande fréquence d'ordres répétés plusieurs fois avant leur exécution, mais la fréquence de réponse optimale est encore légèrement supérieure.
Remq: en extérieur, les ordres de mouvement sont beaucoup demandés au chien.

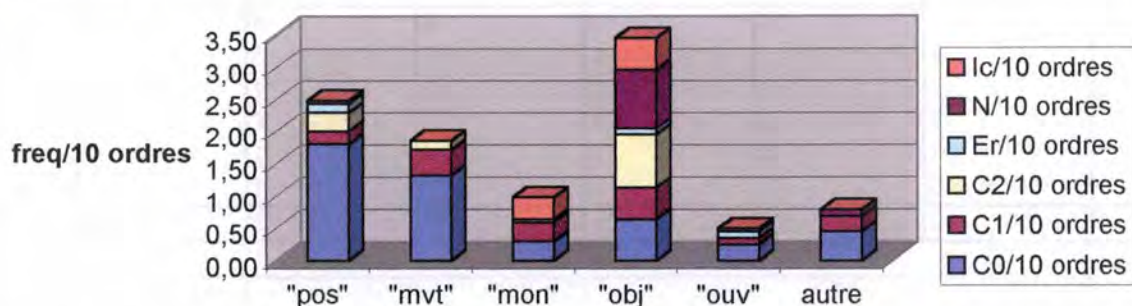
Semaine du 03 au 07 avril:

freq:15

éducatrice 1

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	6	4	2	0	0	0
C1	0	0	0	0	0	0
C2	0	2	0	0	0	0
Er	1	0	0	0	0	0
N	0	0	0	0	0	0
Ic	0	0	0	0	0	0
total	7	6	2	0	0	0

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	1,80	1,31	0,29	0,63	0,24	0,44
C1/10 ordres	0,19	0,39	0,29	0,49	0,10	0,24
C2/10 ordres	0,29	0,15	0,05	0,83	0,00	0,00
Er/10 ordres	0,15	0,00	0,00	0,10	0,10	0,00
N/10 ordres	0,05	0,00	0,00	0,92	0,05	0,10
lc/10 ordres	0,00	0,00	0,34	0,49	0,00	0,00
freq thème	2,48	1,84	0,97	3,45	0,49	0,78



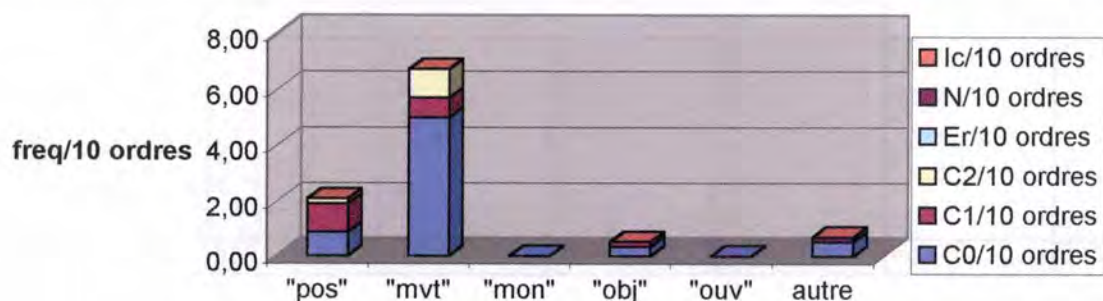
La plus forte fréquence se situe au niveau du groupe de rapport d'objet, celui-ci a une faible fréquence de réponse optimale, les réponses négatives sont les plus présentes dans cette catégorie. Donc, elle ne fait pas encore bien le apport et le cherche apporte. Elle n'effectue pas bien le "up", donc le niveau de réponse le plus fréquent, ici, est la réponse incomplète. Dans les autres groupes, la réponse optimale est la plus fréquente.

Semaine du 01 au 05 mai:

freq:58

éducatrice1 Gare de Namur

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	5	29	0	2	0	3
C1	6	4	0	1	0	0
C2	1	6	0	0	0	0
Er	0	0	0	0	0	0
N	0	0	0	0	0	1
lc	0	0	0	0	0	0
total	12	39	0	3	0	4
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	0,86	5,00	0,00	0,34	0,00	0,52
C1/10 ordres	1,03	0,69	0,00	0,17	0,00	0,00
C2/10 ordres	0,17	1,03	0,00	0,00	0,00	0,00
Er/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
N/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,17
lc/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
freq thème	2,07	6,72	0,00	0,52	0,00	0,69



	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
1980-1989	76	10	10	3	1	0
1990-1999	76	10	10	3	1	0
2000-2009	76	10	10	3	1	0
2010-2019	76	10	10	3	1	0
2020-2029	76	10	10	3	1	0
Total	76	10	10	3	1	0

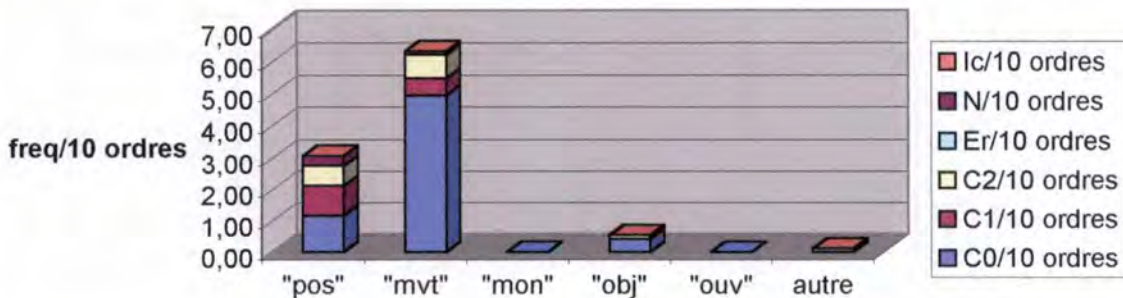
Dans chaque classe, la réponse optimale a une fréquence supérieure aux autres types de réponses.

éducatrice 1 et 2

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	11	47	0	4	0	1
C1	9	5	0	0	0	0
C2	6	7	0	1	0	0
Er	0	0	0	0	0	0
N	3	1	0	0	0	0
lc	0	0	0	0	0	0
total	29	60	0	5	0	1

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	1,16	4,95	0,00	0,42	0,00	0,11
C1/10 ordres	0,95	0,53	0,00	0,00	0,00	0,00
C2/10 ordres	0,63	0,74	0,00	0,11	0,00	0,00
Er/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
N/10 ordres	0,32	0,11	0,00	0,00	0,00	0,00
lc/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
freq thème	3,05	6,32	0,00	0,53	0,00	0,11

Centre commercial.



Dans cette catégorie, la fréquence de réponse optimale est plus élevée que celles des autres types de réponse.

Elle ne fait pas bien le au pied qui est placé dans la catégorie d'ordres de position, ce qui engendre une assez grande fréquence d'ordres répétés plusieurs fois avant leur exécution, mais la fréquence de réponse optimale est encore légèrement supérieure.

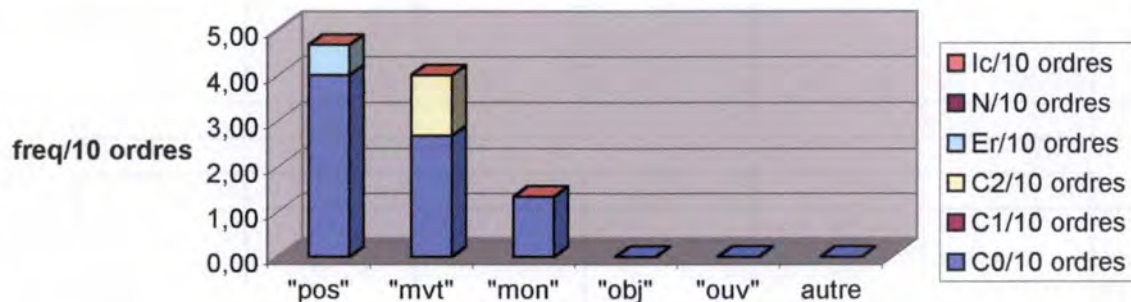
Remq: en extérieur, les ordres de mouvement sont beaucoup demandés au chien.

éducatrice 1

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	6	4	2	0	0	0
C1	0	0	0	0	0	0
C2	0	2	0	0	0	0
Er	1	0	0	0	0	0
N	0	0	0	0	0	0
Ic	0	0	0	0	0	0
total	7	6	2	0	0	0

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	4,00	2,67	1,33	0,00	0,00	0,00
C1/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
C2/10 ordres	0,00	1,33	0,00	0,00	0,00	0,00
Er/10 ordres	0,67	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
N/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
Ic/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
freq thème	4,67	4,00	1,33	0,00	0,00	0,00

Elle a la toux des chenils, impossible de la travailler plus.



La classe des ordres de position a la fréquence la plus élevée.

Dans les trois groupes observables, le niveau de réponse optimal est le plus élevé.

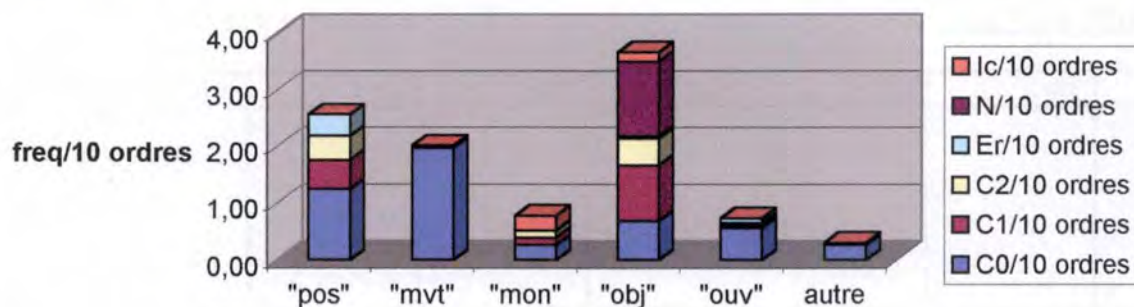
Semaine du 10 au 14 avril:

freq:235

éducatrice 2

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	29	46	6	16	13	6
C1	12	1	3	23	1	0
C2	10	0	3	11	1	0
Er	9	0	0	1	2	1
N	0	0	0	31	0	0
Ic	0	0	6	4	0	0
total	60	47	18	86	17	7

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	1,23	1,96	0,26	0,68	0,55	0,26
C1/10 ordres	0,51	0,04	0,13	0,98	0,04	0,00
C2/10 ordres	0,43	0,00	0,13	0,47	0,04	0,00
Er/10 ordres	0,38	0,00	0,00	0,04	0,09	0,04
N/10 ordres	0,00	0,00	0,00	1,32	0,00	0,00
Ic/10 ordres	0,00	0,00	0,26	0,17	0,00	0,00
freq thème	2,55	2,00	0,77	3,66	0,72	0,30



Le groupe du rapport d'objet possède la fréquence la plus élevée. Mais la fréquence la plus grande dans cette catégorie est celle des réponses négatives donc elle ne fait pas le apport et le cherche apporte.

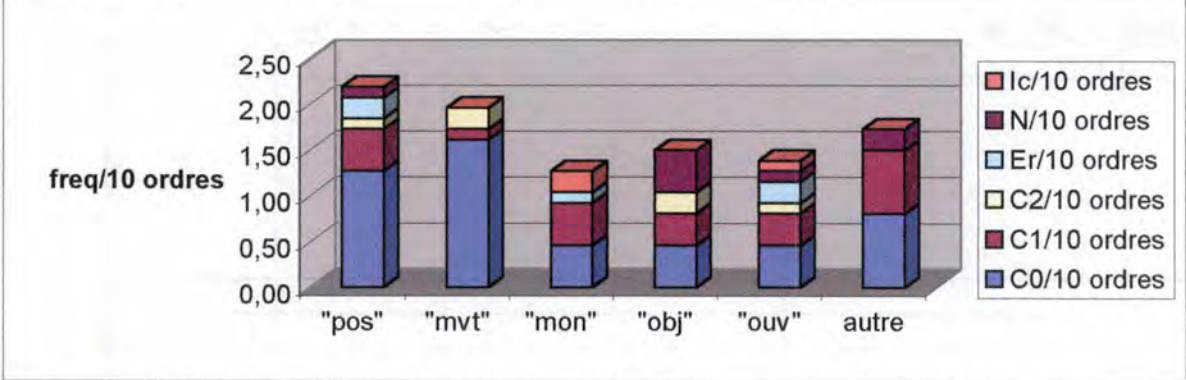
la fréquence de réponse optimale du groupe des ordres de mouvement est pratiquement maximum.

Semaine du 17 au 21 avril:

freq:87 éducatrice1

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	11	14	4	4	4	7
C1	4	1	4	3	3	6
C2	1	2	0	2	1	0
Er	2	0	1	0	2	0
N	1	0	0	4	1	2
lc	0	0	2	0	1	0
total	19	17	11	13	12	15

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	1,26	1,61	0,46	0,46	0,46	0,80
C1/10 ordres	0,46	0,11	0,46	0,34	0,34	0,69
C2/10 ordres	0,11	0,23	0,00	0,23	0,11	0,00
Er/10 ordres	0,23	0,00	0,11	0,00	0,23	0,00
N/10 ordres	0,11	0,00	0,00	0,46	0,11	0,23
lc/10 ordres	0,00	0,00	0,23	0,00	0,11	0,00
freq thème	2,18	1,95	1,26	1,49	1,38	1,72



La fréquence du groupe de position est légèrement supérieure à celles des autres groupes.

la fréquence de réponse optimale est la plus élevée dans la classe des ordres de mouvement.

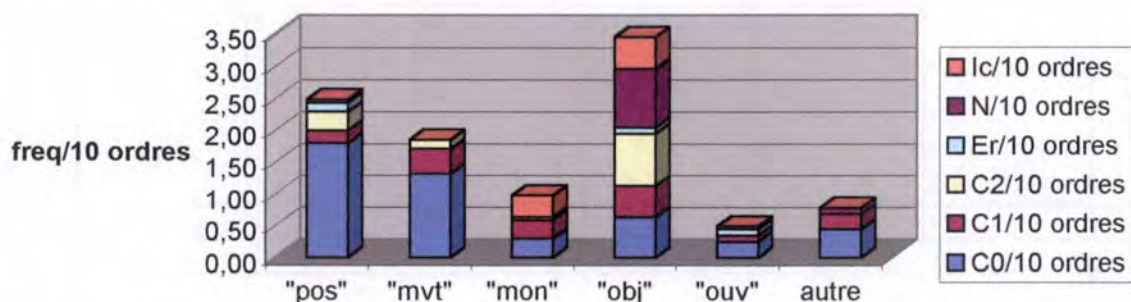
Dans le groupe rapport d'objet et le groupe "monte...", leur fréquence de réponse optimale est encore assez faible.

Semaine du 24 au 27 avril:

freq:206 éducatrice 2

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	37	27	6	13	5	9
C1	4	8	6	10	2	5
C2	6	3	1	17	0	0
Er	3	0	0	2	2	0
N	1	0	0	19	1	2
lc	0	0	7	10	0	0
total	51	38	20	71	10	16

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	1,80	1,31	0,29	0,63	0,24	0,44
C1/10 ordres	0,19	0,39	0,29	0,49	0,10	0,24
C2/10 ordres	0,29	0,15	0,05	0,83	0,00	0,00
Er/10 ordres	0,15	0,00	0,00	0,10	0,10	0,00
N/10 ordres	0,05	0,00	0,00	0,92	0,05	0,10
lc/10 ordres	0,00	0,00	0,34	0,49	0,00	0,00
freq thème	2,48	1,84	0,97	3,45	0,49	0,78



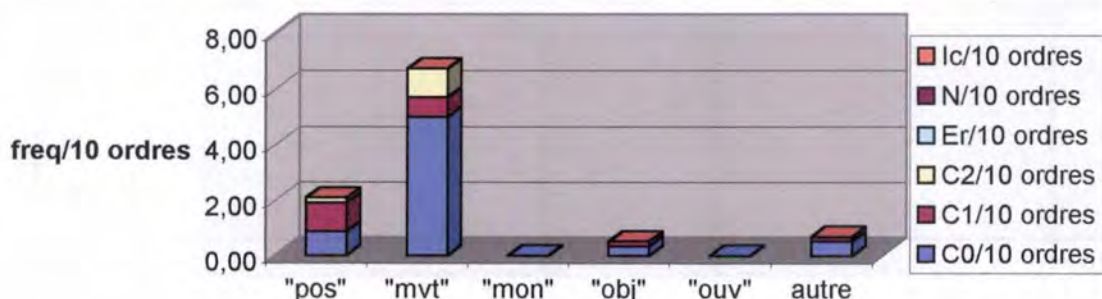
La plus forte fréquence se situe au niveau du groupe de rapport d'objet, celui-ci a une faible fréquence de réponse optimale, les réponses négatives sont les plus présentes dans cette catégorie. Donc, elle ne fait pas encore bien le apporte et le cherche apporte. Elle n'effectue pas bien le "up", donc le niveau de réponse le plus fréquent, ici, est la réponse incomplète. Dans les autres groupes, la réponse optimale est la plus fréquente.

Semaine du 01 au 05 mai:

freq:58

éducatrice1 Gare de Namur

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	5	29	0	2	0	3
C1	6	4	0	1	0	0
C2	1	6	0	0	0	0
Er	0	0	0	0	0	0
N	0	0	0	0	0	1
lc	0	0	0	0	0	0
total	12	39	0	3	0	4
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	0,86	5,00	0,00	0,34	0,00	0,52
C1/10 ordres	1,03	0,69	0,00	0,17	0,00	0,00
C2/10 ordres	0,17	1,03	0,00	0,00	0,00	0,00
Er/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
N/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,17
lc/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
freq thème	2,07	6,72	0,00	0,52	0,00	0,69



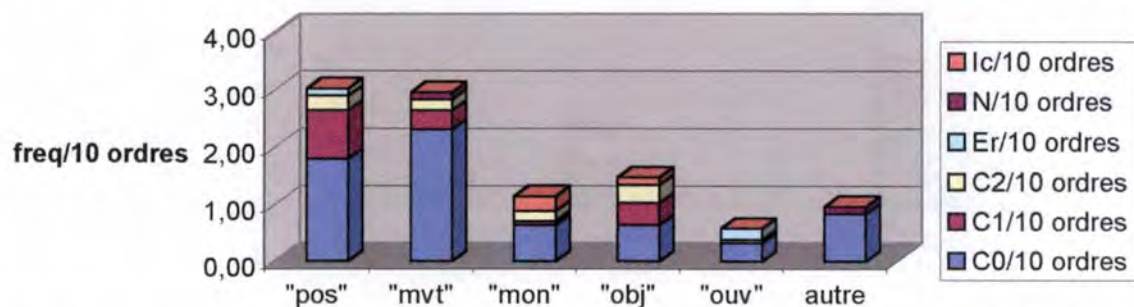
En extérieur, ce sont surtout les ordres de mouvement qui sont travailler.
 Dans toutes les catégories, la fréquence de réponse maximale est la plus grande.
 Pas de réponse négative, sauf pour l'ordre "pas bouger".

Semaine du 08 au 12 mai: freq:156

éducatrice 2

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	28	36	10	10	5	13
C1	13	5	1	6	0	0
C2	4	3	1	5	1	0
Er	2	0	0	0	3	0
N	0	2	0	0	0	2
lc	0	0	4	2	0	0
total	47	46	16	23	9	15

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	1,79	2,31	0,64	0,64	0,32	0,83
C1/10 ordres	0,83	0,32	0,06	0,38	0,00	0,00
C2/10 ordres	0,26	0,19	0,18	0,32	0,06	0,00
Er/10 ordres	0,13	0,00	0,00	0,00	0,19	0,00
N/10 ordres	0,00	0,13	0,00	0,00	0,00	0,13
lc/10 ordres	0,00	0,00	0,26	0,13	0,00	0,00
freq thème	3,01	2,95	1,14	1,47	0,58	0,96



le groupe des ordres de position possède la fréquence la plus élevée. Dans toutes les classes, la fréquence la plus grande est représenté par le niveau de réponse optimale.

2. Gary:

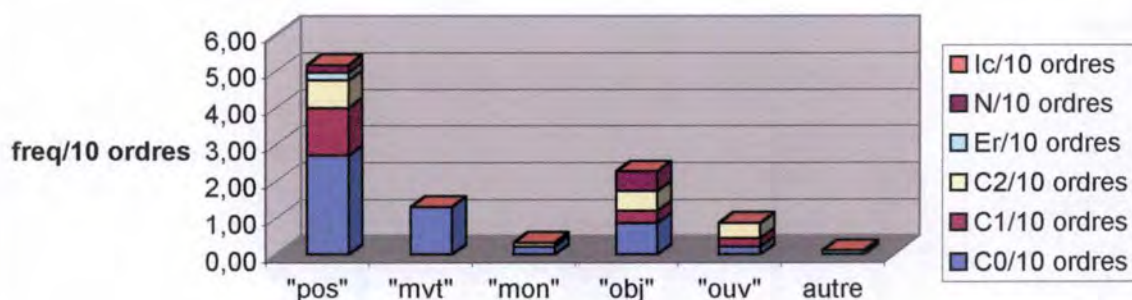
Semaine du 21 au 25 février:

freq:93

éducatrice 2

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	25	12	2	8	2	1
C1	12	0	0	3	2	0
C2	7	0	1	5	4	0
Er	2	0	0	0	0	0
N	2	0	0	5	0	0
Ic	0	0	0	0	0	0
total	48	12	3	21	8	1

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	2,69	1,29	0,22	0,86	0,22	0,11
C1/10 ordres	1,29	0,00	0,00	0,32	0,22	0,00
C2/10 ordres	0,75	0,00	0,11	0,54	0,43	0,00
Er/10 ordres	0,22	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
N/10 ordres	0,22	0,00	0,00	0,54	0,00	0,00
Ic/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
freq thème	5,16	1,29	0,32	2,26	0,86	0,11



La catégorie des ordres de position a la fréquence la plus forte. Dans tous les groupes, le niveau de réponse optimale possède la plus forte fréquence.

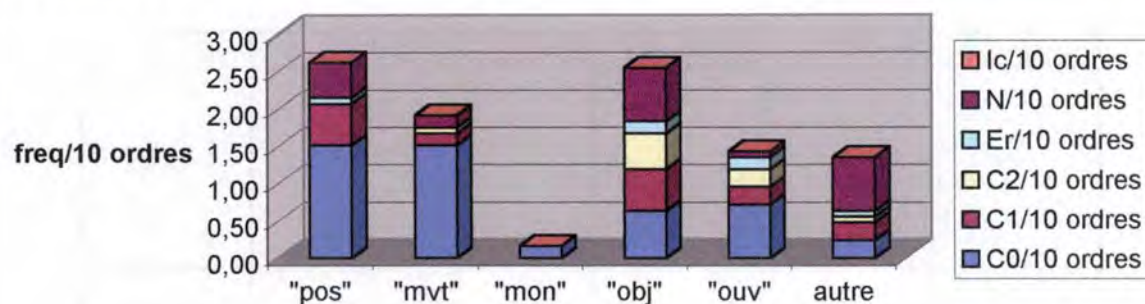
Semaine du 28 février au 03 mars:

freq:126

éducatrice 1

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	19	19	2	8	9	3
C1	7	2	0	7	3	3
C2	0	1	0	6	3	1
Er	1	0	0	2	2	1
N	6	2	0	9	1	9
Ic	0	0	0	0	0	0
total	33	24	2	32	18	17
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	1,51	1,51	0,16	0,63	0,71	0,24
C1/10 ordres	0,56	0,16	0,00	0,56	0,24	0,24
C2/10 ordres	0,00	0,08	0,00	0,48	0,24	0,08
Er/10 ordres	0,08	0,00	0,00	0,16	0,16	0,08
N/10 ordres	0,48	0,16	0,00	0,71	0,08	0,71
Ic/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00

freq thème	2,62	1,90	0,16	2,54	1,43	1,35
------------	------	------	------	------	------	------



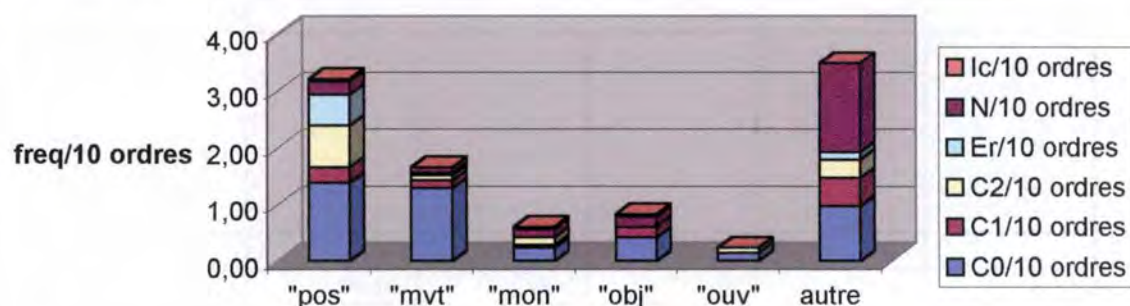
la fréquence la plus grande se situe au niveau du groupe de position mais la classe des ordres de rapport d'objet possède une fréquence presque équivalente tout en étant quelque peu inférieur. Dans la catégorie du rapport d'objet, le niveau de réponse négatif est le plus fréquent. Tandis que dans le groupe des ordres de position, la réponse optimale possède la fréquence la plus élevée. Dans la classe "autres", le niveau de performance nulle est le plus fort, car Gary ne veut pas aboyer.

Semaine du 06 au 10 mars:

freq:218

éducatrice 1

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	30	28	5	9	3	21
C1	6	3	1	4	0	11
C2	16	2	3	0	2	7
Er	12	1	0	0	0	3
N	5	2	3	4	0	34
Ic	1	0	1	1	0	0
total	70	36	13	18	5	76
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	1,38	1,28	0,23	0,41	0,14	0,96
C1/10 ordres	0,28	0,14	0,05	0,18	0,00	0,50
C2/10 ordres	0,73	0,09	0,14	0,00	0,09	0,32
Er/10 ordres	0,55	0,05	0,00	0,00	0,00	0,14
N/10 ordres	0,23	0,09	0,14	0,18	0,00	1,56
Ic/10 ordres	0,05	0,00	0,05	0,05	0,00	0,00
freq thème	3,21	1,65	0,60	0,83	0,23	3,49



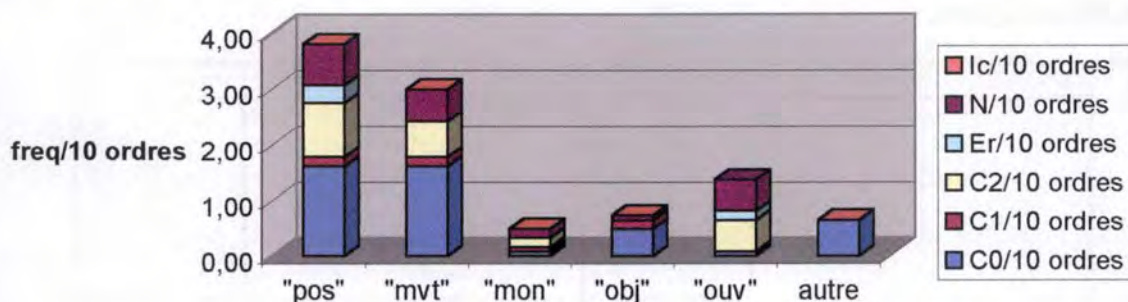
La plus grande fréquence se situe au niveau de la classe "autres", dans celle-ci, la performance nulle est supérieur aux autres types de performances; ceci est expliqué par le fait qu'il ne veut pas aboyer. Dans les autres groupes, la réponse optimale a la plus grande fréquence. Ceci est moins flagrant, dans la classe des ordres de type "monte".

Semaine du 13 au 17 mars:

freq:124

éducatrice 2

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	20	20	1	6	1	8
C1	2	2	1	2	0	0
C2	12	8	2	0	7	0
Er	4	0	0	0	2	0
N	9	7	2	1	7	0
lc	0	0	0	0	0	0
total	47	37	6	9	17	8
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	1,61	1,61	0,08	0,48	0,08	0,65
C1/10 ordres	0,16	0,16	0,08	0,16	0,00	0,00
C2/10 ordres	0,97	0,65	0,16	0,00	0,56	0,00
Er/10 ordres	0,32	0,00	0,00	0,00	0,16	0,00
N/10 ordres	0,73	0,56	0,16	0,08	0,56	0,00
lc/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
freq thème	3,79	2,98	0,32	0,73	1,37	0,65



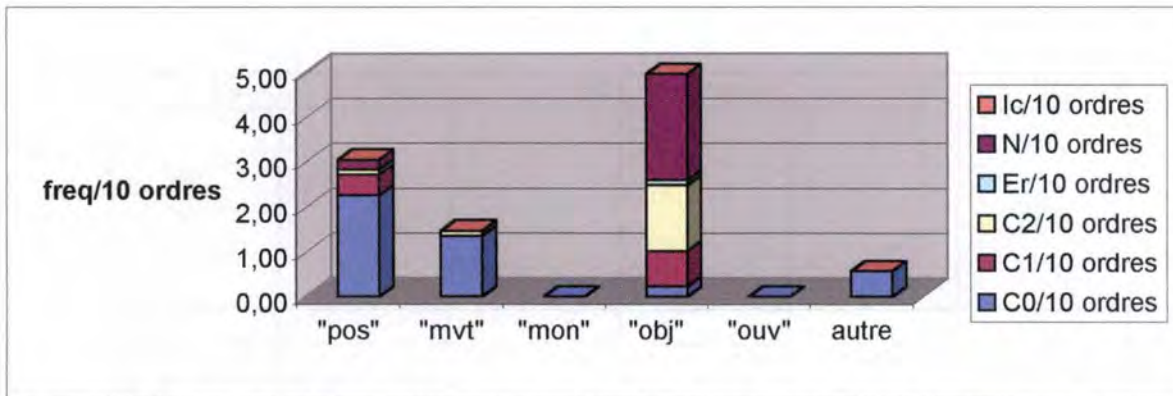
le groupe des ordres de position a la plus grande fréquence, la réponse optimale est majoritairement présente. Dans les ordres de type mouvement, la performance maximale est la plus fréquente. Dans les ordres de type "ouverture" et de type "monte", les réponses fréquentes se répartissent dans les réponses nulles et les réponses qui demande plusieurs répétition de l'ordre.

Semaine du 20 au 24 mars: freq:89

éducatrice 1

extérieur local

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	20	12	0	2	0	5
C1	4	0	0	7	0	0
C2	1	1	0	13	0	0
Er	0	0	0	1	0	0
N	2	0	0	21	0	0
lc	0	0	0	0	0	0
total	27	13	0	44	0	5
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	2,25	1,35	0,00	0,22	0,00	0,56
C1/10 ordres	0,45	0,00	0,00	0,79	0,00	0,00
C2/10 ordres	0,11	0,11	0,00	1,46	0,00	0,00
Er/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,11	0,00	0,00
N/10 ordres	0,22	0,00	0,00	2,36	0,00	0,00
lc/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
freq thème	3,03	1,46	0,00	4,94	0,00	0,56



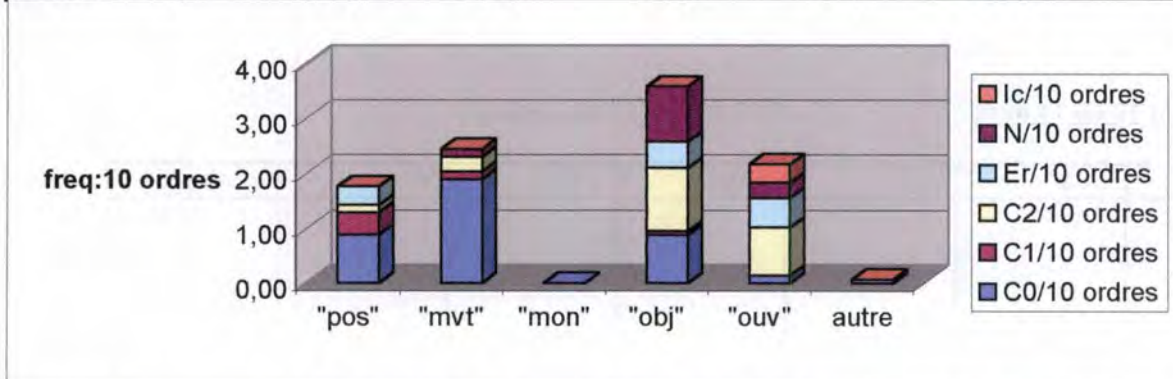
Le groupe du rapport d'objet a la fréquence la plus élevée, dans ce groupe, la réponse nulle est la plus fréquente; Donc, il ne fait pas le "apporte" et le "cherche apporte". Dans les autres catégories, la performance optimale est majoritaire.

Semaine du 27 au 31 mars:

freq:148

éducatrice 2

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	13	28	0	13	2	1
C1	6	2	0	1	0	0
C2	2	4	0	17	13	0
Er	5	0	0	7	8	0
N	0	2	0	15	4	0
Ic	0	0	0	0	5	0
total	26	36	0	53	32	1
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	0,88	1,89	0,00	0,88	0,14	0,07
C1/10 ordres	0,41	0,14	0,00	0,07	0,00	0,00
C2/10 ordres	0,14	0,27	0,00	1,15	0,88	0,00
Er/10 ordres	0,34	0,00	0,00	0,47	0,54	0,00
N/10 ordres	0,00	0,14	0,00	1,01	0,27	0,00
Ic/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,00	0,34	0,00
freq thème	1,76	2,43	0,00	3,58	2,16	0,07



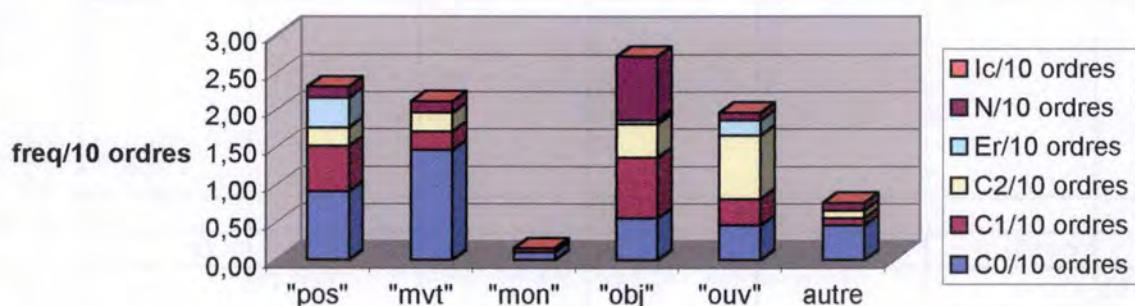
La classe du rapport d'objet possède la fréquence la plus élevée, la performance nulle est la plus fréquente. Donc, il ne fait pas bien le "apporte" et le "cherche apporte". Dans les ordres de type "ouverture", les réponses ayant besoin de plusieurs répétition de l'ordre demandé sont les plus fréquentes. Dans les autres catégories, la performance maximale est la plus représentée.

Semaine du 03 au 07 avril:

freq:199

éducatrice 1

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	18	29	2	11	9	9
C1	12	5	1	16	7	2
C2	5	5	0	9	17	2
Er	8	0	0	1	4	0
N	3	3	0	17	2	2
lc	0	0	0	0	0	0
total	46	42	3	54	39	15
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	0,90	1,46	0,10	0,55	0,45	0,45
C1/10 ordres	0,60	0,25	0,05	0,80	0,35	0,10
C2/10 ordres	0,25	0,25	0,00	0,45	0,85	0,10
Er/10 ordres	0,40	0,00	0,00	0,05	0,20	0,00
N/10 ordres	0,15	0,15	0,00	0,85	0,10	0,10
lc/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
freq thème	2,31	2,11	0,15	2,71	1,96	0,75



La catégorie du rapport d'objet possède la plus forte fréquence, les réponses majoritaires se divisent en performance nulle et en réponses qui ont besoins de plusieurs répétitions de l'ordre demandé.

Dans les autres types de groupes, la performance optimale est la plus fréquente, sauf dans les ordres de type "ouverture" où la performance, la plus fréquente, est celle où l'ordre est répété plusieurs fois avant son exécution.

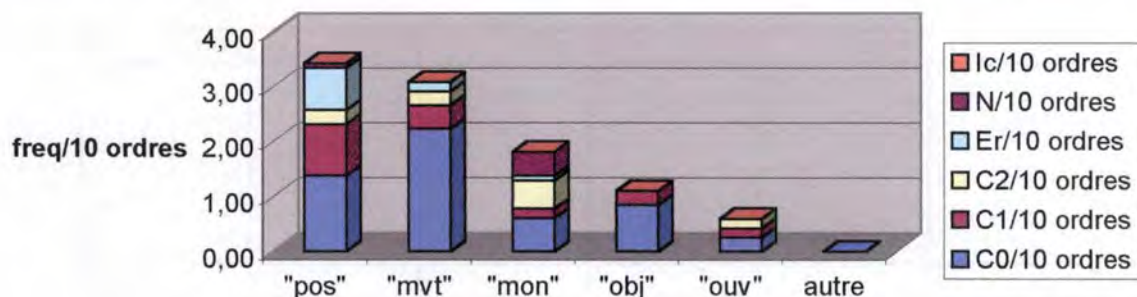
Semaine du 10 au 14 avril:

freq:117

éducatrice 2

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	16	26	7	10	3	0
C1	11	5	2	3	2	0
C2	3	3	6	0	2	0
Er	9	2	1	0	0	0
N	1	0	5	0	0	0
lc	0	0	0	0	0	0
total	40	36	21	13	7	0
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	1,37	2,22	0,60	0,84	0,25	0,00
C1/10 ordres	0,94	0,43	0,17	0,25	0,17	0,00
C2/10 ordres	0,26	0,26	0,51	0,00	0,17	0,00
Er/10 ordres	0,77	0,17	0,09	0,00	0,00	0,00
N/10 ordres	0,09	0,00	0,43	0,00	0,00	0,00
lc/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00

freq thème	3,42	3,08	1,79	1,09	0,59	0,00
------------	------	------	------	------	------	------



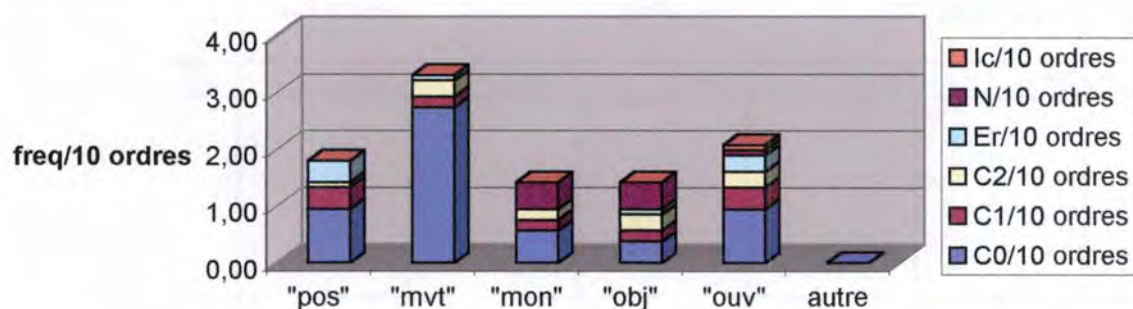
La fréquence du groupe de position est la plus élevée. Dans toutes les catégories, la performance optimale est majoritaire, même dans le groupe du rapport d'objet.

Semaine du 17 au 21 avril:

freq:106

éducatrice 2

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	10	29	6	4	10	0
C1	4	2	2	2	4	0
C2	1	3	2	3	3	0
Er	4	1	0	1	3	0
N	0	0	5	5	1	0
Ic	0	0	0	0	1	0
total	19	35	15	15	22	0
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	0,94	2,74	0,57	0,38	0,94	0,00
C1/10 ordres	0,38	0,19	0,19	0,19	0,38	0,00
C2/10 ordres	0,09	0,28	0,19	0,28	0,28	0,00
Er/10 ordres	0,38	0,09	0,00	0,09	0,28	0,00
N/10 ordres	0,00	0,00	0,47	0,47	0,09	0,00
Ic/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,00	0,09	0,00
freq thème	1,79	3,30	1,42	1,42	2,08	0,00



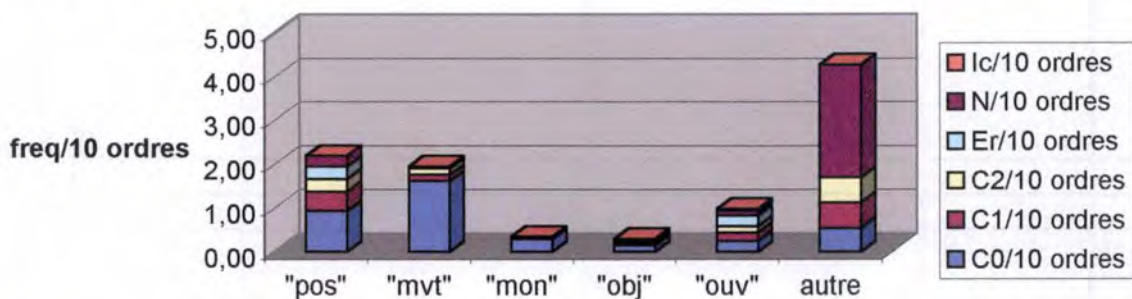
le groupe des ordres de mouvement possède la fréquence la plus forte. Dans tous les groupes, le niveau de réponse maximum est le plus fréquent, sauf dans le rapport d'objet où la fréquence la plus forte correspond à la performance nulle.

Semaine du 24 au 28 avril:

freq:206

éducatrice 1

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	19	33	6	3	5	11
C1	9	3	1	1	4	12
C2	6	3	0	1	3	12
Er	6	0	0	0	5	0
N	5	1	0	0	2	53
lc	0	0	0	1	1	0
total	45	40	7	6	20	88
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	0,92	1,60	0,29	0,15	0,24	0,53
C1/10 ordres	0,44	0,15	0,05	0,05	0,19	0,58
C2/10 ordres	0,29	0,15	0,00	0,05	0,15	0,58
Er/10 ordres	0,29	0,00	0,00	0,00	0,24	0,00
N/10 ordres	0,24	0,05	0,00	0,00	0,10	2,57
lc/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,05	0,05	0,00
freq thème	2,18	1,94	0,34	0,29	0,97	4,27



les ordres de type "autres" ont la fréquence, la plus élevée, la performance nulle est majoritaire dans cette classe, ceci est dû au fait qu'il ne veut pas aboyer. Dans les autres catégories, la performance optimale est la plus représentée.

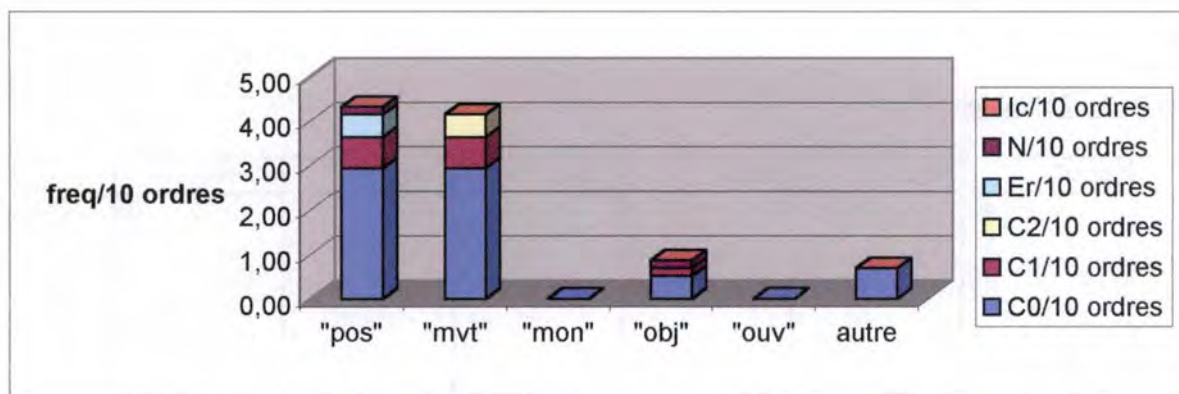
Semaine du 01 au 05 mai:

freq:58

éducatrice 2

marché de Floreffe

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	17	17	0	3	0	4
C1	4	4	0	1	0	0
C2	0	3	0	0	0	0
Er	3	0	0	0	0	0
N	1	0	0	1	0	0
lc	0	0	0	0	0	0
total	25	24	0	5	0	4
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	2,93	2,93	0,00	0,52	0,00	0,69
C1/10 ordres	0,69	0,69	0,00	0,17	0,00	0,00
C2/10 ordres	0,00	0,52	0,00	0,00	0,00	0,00
Er/10 ordres	0,52	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
N/10 ordres	0,17	0,00	0,00	0,17	0,00	0,00
lc/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
freq thème	4,31	4,14	0,00	0,86	0,00	0,69



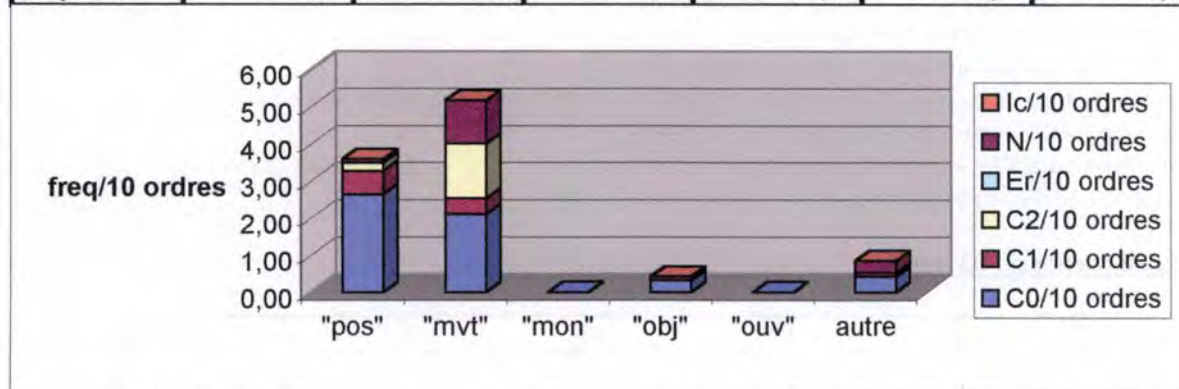
Le groupe des ordres de position possède la plus forte fréquence. Dans toutes les catégories la performance optimale est la plus représentée.
assez peureux.

Semaine du 08 au 12 mai:

freq:95

éducatrice 1

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	25	20	0	3	0	4
C1	6	4	0	0	0	1
C2	2	14	0	0	0	0
Er	0	0	0	0	0	0
N	1	11	0	1	0	3
Ic	0	0	0	0	0	0
total	34	49	0	4	0	8
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	2,63	2,11	0,00	0,32	0,00	0,42
C1/10 ordres	0,63	0,42	0,00	0,00	0,00	0,11
C2/10 ordres	0,21	1,47	0,00	0,00	0,00	0,00
Er/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
N/10 ordres	0,11	1,16	0,00	0,11	0,00	0,32
Ic/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
freq thème	3,58	5,16	0,00	0,42	0,00	0,84



Les ordres du type "mouvement" possède la fréquence, la plus élevée. Dans tous les groupes, la réponse maximale est majoritaire.

Remq: Gary apprend les ordres en néerlandais, donc il y a surtout des ordres de mouvement et de position.

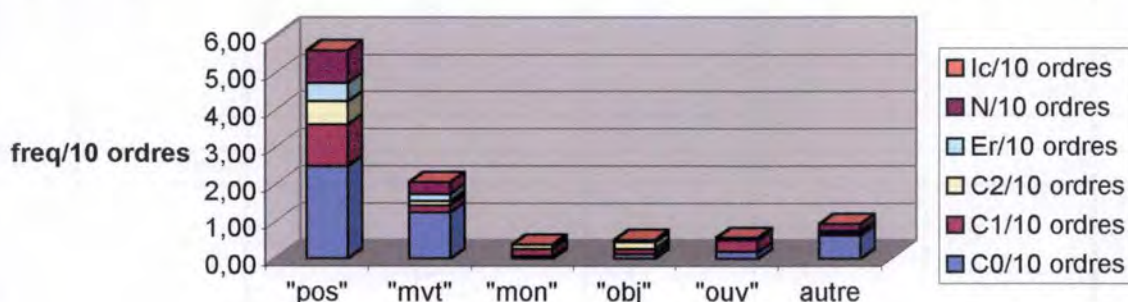
3.Gypsi:

Semaine du 21 au 25 février:

freq:161

éducatrice 2

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	40	20	1	2	3	10
C1	18	3	3	2	5	1
C2	10	2	2	3	0	1
Er	8	3	0	0	1	0
N	14	5	0	1	0	3
lc	0	0	0	0	0	0
total	90	33	6	8	9	15
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	2,48	1,24	0,06	0,12	0,19	0,62
C1/10 ordres	1,12	0,19	0,19	0,12	0,31	0,06
C2/10 ordres	0,62	0,12	0,12	0,19	0,00	0,06
Er/10 ordres	0,50	0,19	0,00	0,00	0,06	0,00
N/10 ordres	0,87	0,31	0,00	0,06	0,00	0,19
lc/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
freq thème	5,59	2,05	0,37	0,50	0,56	0,93



Le groupe des ordres de position a la fréquence la plus élevée. Dans le groupe de position, de mouvement et de type "autre", la réponse maximale est la plus fréquente. Dans le groupe de rapport d'objet, c'est la réponse qui nécessite plusieurs répétitions de l'ordres avant d'être effectuée ou qui demande une aide à la réalisation de la tâche.

Dans le groupe de type "ouverture" et de type "monte", c'est la réponse qui demande un temps de réaction (une hésitation) qui est la plus représentée.

Remq: durant les premières séances de travail, ce sont surtout les ordres de position et de mouvement qui sont demandés car se sont les ordres de base.

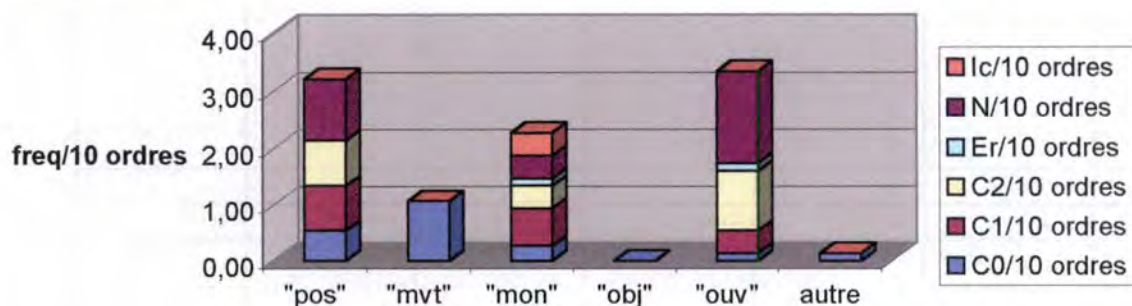
Semaine du 28 février au 03 mars:

freq:75

éducatrice 2

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	4	8	2	0	1	1
C1	6	0	5	0	3	0
C2	6	0	3	0	8	0
Er	0	0	1	0	1	0
N	8	0	3	0	12	0
lc	0	0	3	0	0	0
total	24	8	17	0	25	1

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	0,53	1,07	0,27	0,00	0,13	0,13
C1/10 ordres	0,80	0,00	0,67	0,00	0,40	0,00
C2/10 ordres	0,80	0,00	0,40	0,00	1,07	0,00
Er/10 ordres	0,00	0,00	0,13	0,00	0,13	0,00
N/10 ordres	1,07	0,00	0,40	0,00	1,60	0,00
lc/10 ordres	0,00	0,00	0,40	0,00	0,00	0,00
freq thème	3,20	1,07	2,27	0,00	3,33	0,13



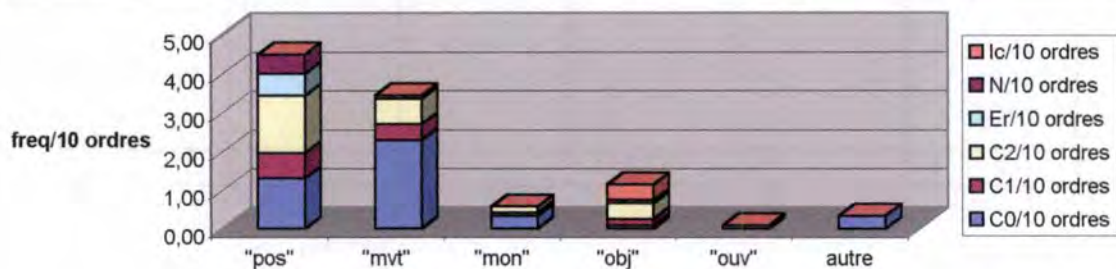
La fréquence la plus élevée se situe dans la classes des ordres de mouvement. De plus, c'est la seule classe où la performance optimale est la plus fréquente avec le groupe de type "autre" mais on ne le prend pas trop en considération car il ne contient qu'un seul ordre. Dans le groupe de type "ouverture", la réponse négative est majoritaire sur les autres types car Gypsi ne sait pas "fermer". Dans les groupes des ordres de position et de type "monte", c'est la réponse qui demande un temps de réaction avant l'exécution de la tâche qui est la plus fréquente.

Semaine du 06 au 10 mars:

freq:123

éducatrice 2

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	16	28	4	1	1	4
C1	8	5	1	2	0	0
C2	18	8	2	5	0	0
Er	7	0	0	0	0	0
N	6	1	0	1	0	0
lc	0	0	0	5	0	0
total	55	42	7	14	1	4
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	1,30	2,28	0,33	0,08	0,08	0,33
C1/10 ordres	0,65	0,41	0,08	0,16	0,00	0,00
C2/10 ordres	1,46	0,65	0,16	0,41	0,00	0,00
Er/10 ordres	0,57	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
N/10 ordres	0,49	0,08	0,00	0,08	0,00	0,00
lc/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,41	0,00	0,00
freq thème	4,47	3,41	0,57	1,14	0,08	0,33



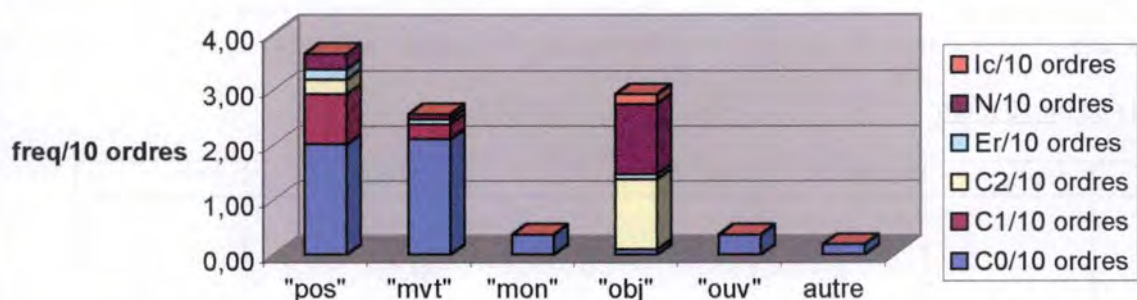
Le groupe des ordres déposition possède la plus élevée des fréquences. Dans ce groupe, la réponse majoritaire est celle qui nécessite plusieurs répétitions de l'ordre. Dans le rapport d'objet, c'est, aussi, la performance où l'ordre a besoin d'être répété qui la plus fréquente. Dans les autres classes, c'est la réponse optimale qui est le plus souvent donnée.

Semaine du 13 au 17 mars:

freq:110

éducatrice 1

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	22	23	4	1	4	2
C1	10	3	0	0	0	0
C2	3	0	0	14	0	0
Er	2	1	0	1	0	0
N	3	1	0	14	0	0
Ic	0	0	0	2	0	0
total	40	28	4	32	4	2
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	2,00	2,09	0,36	0,09	0,36	0,18
C1/10 ordres	0,91	0,27	0,00	0,00	0,00	0,00
C2/10 ordres	0,27	0,00	0,00	1,27	0,00	0,00
Er/10 ordres	0,18	0,09	0,00	0,09	0,00	0,00
N/10 ordres	0,27	0,09	0,00	1,27	0,00	0,00
Ic/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,18	0,00	0,00
freq thème	3,64	2,55	0,36	2,91	0,36	0,18



La fréquence, la plus grande, se trouve au niveau du groupe de position. Dans toutes les classes, la réponse optimale est la plus représentée, sauf dans le groupe du rapport d'objet où les réponses principales se divisent en réponse nulle et en réponse qui nécessite plusieurs répétitions de l'ordre ou une aide à son exécution; cela est dû au fait que Gypsi ne veut pas "apporter".

Semaine du 20 au 24 mars:

freq:133

éducatrice 2

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	24	26	4	10	3	0
C1	16	3	0	3	0	1
C2	6	1	4	2	2	2
Er	0	0	0	0	0	0
N	8	4	1	0	1	3
Ic	0	0	4	5	0	0
total	54	34	13	20	6	6

freq/10 ordres

5,00
4,00
3,00
2,00
1,00
0,00

"pos" "mvt" "mon" "obj" "ouv" autre

Ic/10 ordres
 N/10 ordres
 Er/10 ordres
 C2/10 ordres
 C1/10 ordres
 C0/10 ordres

Semaine du 27 au 31 mars:

freq:88

éducatrice 2

Catégorie	Ic/10 ordres	N/10 ordres	Er/10 ordres	C2/10 ordres	C1/10 ordres	C0/10 ordres
"pos"	0,50	0,20	0,10	0,10	0,10	1,10
"mvt"	0,20	0,10	0,10	0,10	0,10	1,00
"mon"	0,10	0,10	0,10	0,10	0,10	0,10
"obj"	0,50	3,00	0,10	1,50	0,10	0,10
"ouv"	0,10	0,10	0,10	0,10	0,10	0,10
"autre"	0,10	0,10	0,10	0,10	0,10	0,10

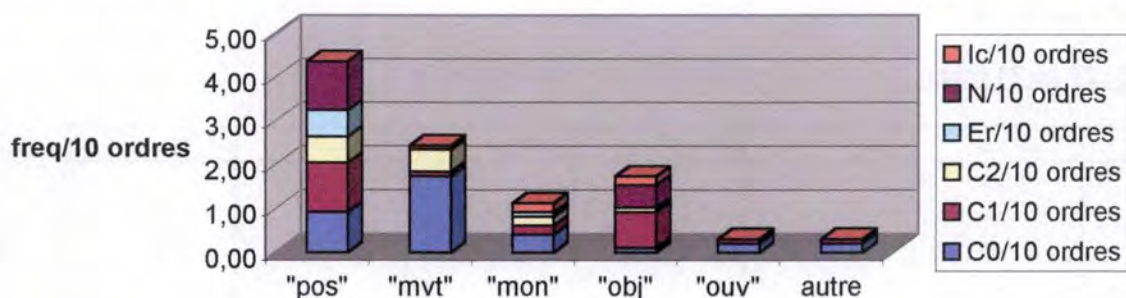
Les ordres ,les plus demandés durant cette séance, sont ceux du rapport d'objet; le taux de réponses négative est prédominant dans ce groupe. Gypsi ne fait pas le "apporte" et le "cherche apporte". Dans le groupe du type "ouverture", la performance avec plusieurs répétitions de l'ordre est la plus fréquente. Dans les autres groupes, la réponse optimale est prédominante.

Semaine du 03 au 07 avril:

freq:99

éducatrice 2

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	9	17	4	1	2	2
C1	11	1	2	8	0	0
C2	6	5	2	1	0	0
Er	6	0	1	0	0	0
N	11	1	0	5	1	1
lc	0	0	2	2	0	0
total	43	24	11	17	3	1
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	0,91	1,72	0,40	0,10	0,20	0,20
C1/10 ordres	1,11	0,10	0,20	0,81	0,00	0,00
C2/10 ordres	0,61	0,51	0,20	0,10	0,00	0,00
Er/10 ordres	0,61	0,00	0,10	0,00	0,00	0,00
N/10 ordres	1,11	0,10	0,00	0,51	0,10	0,10
lc/10 ordres	0,00	0,00	0,20	0,20	0,00	0,00
freq thème	4,34	2,32	1,11	1,72	0,30	0,30



Durant la séance, les ordres de position ont été les plus demandés. Dans le groupe de position, les réponses, les plus fréquentes, se répartissent en réponses nulles et en réponse qui demande un temps d'hésitation. Dans la classe du rapport d'objet, la réponse avec un temps d'hésitation est la plus fréquente donc le rapport d'objet s'améliore par rapport aux séances précédentes. Dans les autres catégories, la performance maximale est la plus fréquente.

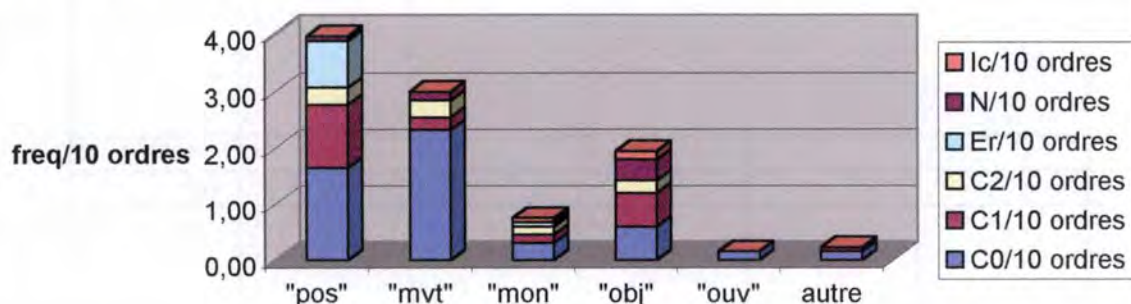
Semaine du 10 au 14 avril:

freq:134

éducatrice 2

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	22	31	4	8	2	2
C1	15	3	2	8	0	0
C2	4	4	2	3	0	0
Er	11	0	1	0	0	0
N	1	2	0	5	0	1
lc	0	0	1	2	0	0
total	53	40	10	26	2	3

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	1,64	2,31	0,30	0,60	0,15	0,15
C1/10 ordres	1,12	0,22	0,15	0,60	0,00	0,00
C2/10 ordres	0,30	0,30	0,15	0,22	0,00	0,00
Er/10 ordres	0,82	0,00	0,07	0,00	0,00	0,00
N/10 ordres	0,07	0,15	0,00	0,37	0,00	0,07
lc/10 ordres	0,00	0,00	0,07	0,15	0,00	0,00
freq thème	3,96	2,99	0,75	1,94	0,15	0,22



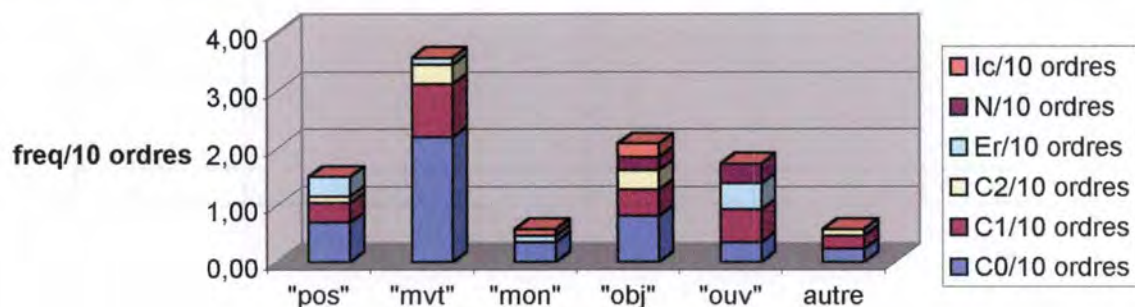
La classe des ordres de position a la fréquence, la plus élevée. Dans tous les groupes, la réponse optimale possède la fréquence la plus forte, sauf dans le rapport d'objet où elle est équivalente à la performance avec un temps d'hésitation. Le rapport d'objet a plus de réponse maximale que les séances précédentes (d'où progression).

Semaine du 17 au 21 avril:

freq:87

éducatrice 2

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	6	19	3	7	3	2
C1	3	8	0	4	5	2
C2	1	3	0	3	0	1
Er	3	1	1	0	4	0
N	0	0	0	2	3	0
lc	0	0	1	2	0	0
total	13	31	5	18	15	5
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	0,69	2,18	0,34	0,80	0,34	0,23
C1/10 ordres	0,34	0,92	0,00	0,46	0,57	0,23
C2/10 ordres	0,11	0,34	0,00	0,34	0,00	0,11
Er/10 ordres	0,34	0,11	0,11	0,00	0,46	0,00
N/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,23	0,34	0,00
lc/10 ordres	0,00	0,00	0,11	0,23	0,00	0,00
freq thème	1,49	3,56	0,57	2,07	1,72	0,57

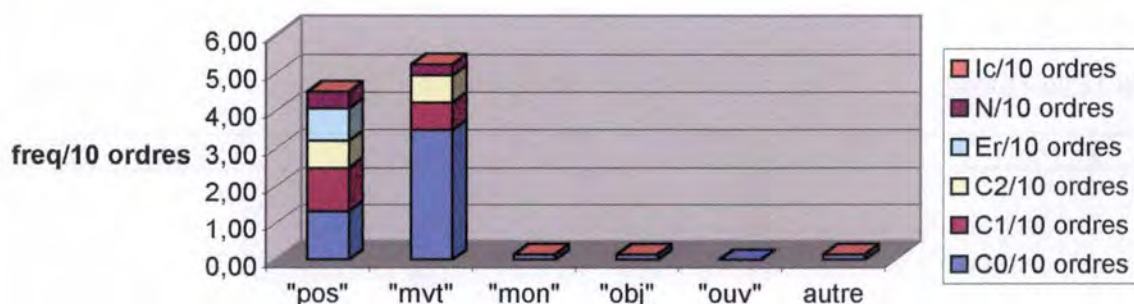


Durant la séance, ce sont les ordres de mouvement qui ont été le plus demandés. Dans tous les groupes, c'est la réponse optimale qui est le plus souvent observée, sauf dans le groupe de type "ouverture" où la performance avec un moment d'hésitation est la plus fréquente.

Semaine du 24 au 28 avril: freq:69

éducatrices 1 et 2 et personne non valide
centre commercial

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	9	24	1	1	0	1
C1	8	5	0	0	0	0
C2	5	5	0	0	0	0
Er	6	0	0	0	0	0
N	3	2	0	0	0	0
lc	0	0	0	0	0	0
total	31	36	1	1	0	1
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	1,30	3,48	0,14	0,14	0,00	0,14
C1/10 ordres	1,16	0,72	0,00	0,00	0,00	0,00
C2/10 ordres	0,72	0,72	0,00	0,00	0,00	0,00
Er/10 ordres	0,87	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
N/10 ordres	0,43	0,29	0,00	0,00	0,00	0,00
lc/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
freq thème	4,49	4,49	0,14	0,14	0,00	0,14



En extérieur, les ordres les plus demandés sont les ordres de position et de mouvement; durant cette séance, ce sont les ordres de mouvement qui sont les plus demandés. Dans ces deux groupes, la réponse maximale est la plus fréquente. Dans les autres groupes on ne peut pas tirer de conclusion car soit il n'y a pas d'ordre, soit il n'y en a qu'un.

Remq:elle est très peureuse. De plus, elle a tendance à partir quand elle est sans laisse

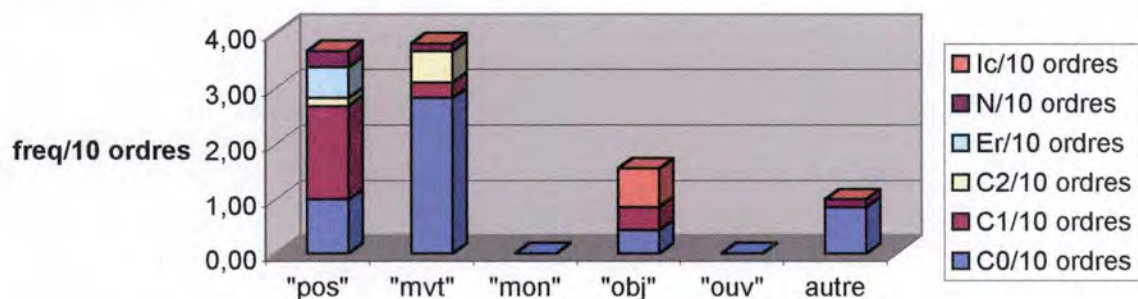
Semaine du 01 au 05 mai: freq:71

éducatrice 2

marché de Floreffe.

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	7	20	0	3	0	6
C1	12	2	0	3	0	0
C2	1	4	0	0	0	0
Er	4	0	0	0	0	0
N	2	1	0	0	0	1
lc	0	0	0	5	0	0
total	26	27	0	11	0	7

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	0,99	2,82	0,00	0,42	0,00	0,85
C1/10 ordres	1,69	0,28	0,00	0,42	0,00	0,00
C2/10 ordres	0,14	0,56	0,00	0,00	0,00	0,00
Er/10 ordres	0,56	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
N/10 ordres	0,28	0,14	0,00	0,00	0,00	0,14
lc/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,70	0,00	0,00
freq thème	3,66	3,80	0,00	1,55	0,00	0,99



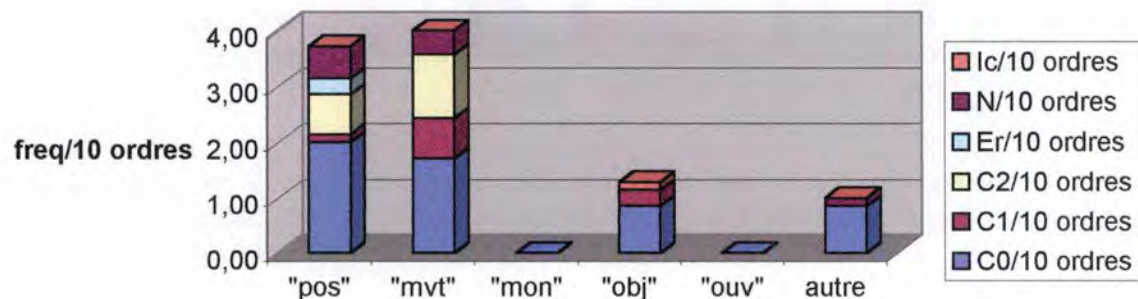
Le groupe des ordres de mouvement ont la fréquence, la plus élevée. Dans ce groupe, la réponse avec un moment d'hésitation est la principale. Dans le rapport d'objet, la réponse incomplète est majoritaire c'est-à-dire qu'elle lâche l'objet sans l'autorisation. Dans les ordres de mouvement, la réponse optimale est la plus fréquente, ainsi que dans le groupe du type "autres".

Semaine du 08 au 12 mai: freq:70

éducatrice 1

extérieur local.

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	14	12	0	6	0	6
C1	1	5	0	2	0	0
C2	5	8	0	0	0	0
Er	2	0	0	0	0	0
N	4	3	0	0	0	1
lc	0	0	0	1	0	0
total	26	28	0	9	0	7
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	2,00	1,71	0,00	0,86	0,00	0,86
C1/10 ordres	0,14	0,71	0,00	0,29	0,00	0,00
C2/10 ordres	0,71	1,14	0,00	0,00	0,00	0,00
Er/10 ordres	0,29	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
N/10 ordres	0,57	0,43	0,00	0,00	0,00	0,14
lc/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,14	0,00	0,00
freq thème	3,71	4,00	0,00	1,29	0,00	1,00



Les ordres de mouvement sont les plus demandés, durant cette séance. Dans tous les groupes, la performance optimale est la plus fréquente. Gypsi semble avoir compris le "apporte" et le "cherche apporte".

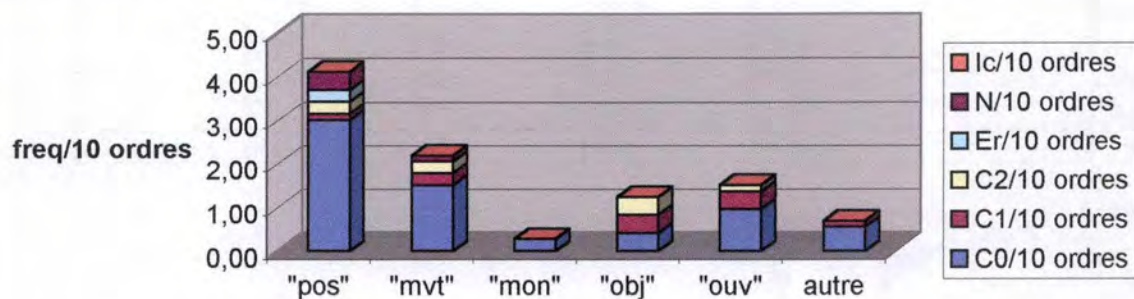
4. Xena:

Semaine du 21 au 25 février:

freq:73

éducatrice 2

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	22	11	2	3	7	4
C1	1	2	0	3	3	1
C2	2	2	0	3	1	0
Er	2	0	0	0	0	0
N	3	1	0	0	0	0
lc	0	0	0	0	0	0
total	30	16	2	9	11	5
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	3,01	1,51	0,27	0,41	0,96	0,55
C1/10 ordres	0,14	0,27	0,00	0,41	0,41	0,14
C2/10 ordres	0,27	0,27	0,00	0,41	0,14	0,00
Er/10 ordres	0,27	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
N/10 ordres	0,41	0,14	0,00	0,00	0,00	0,00
lc/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
freq thème	4,11	2,19	0,27	1,23	1,51	0,68



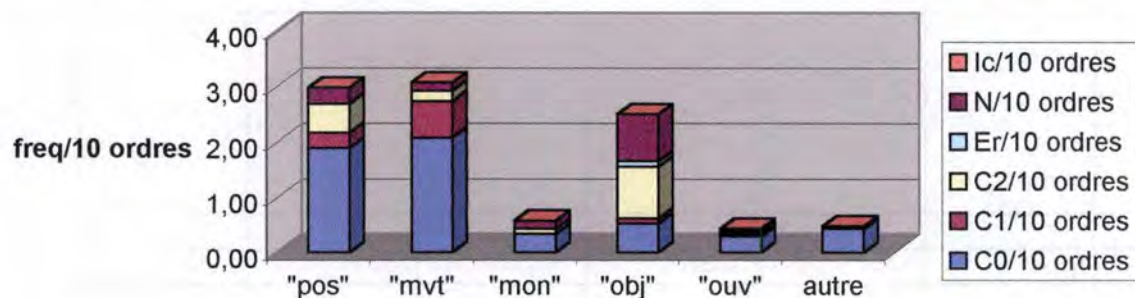
Le groupe des ordres de position a la plus forte fréquence. Dans toutes les classes, la réponse maximale est la plus fréquente, sauf dans le cas du rapport d'objet où les réponses données se répartissent en réponse optimale, en réponse avec un temps de réaction et en réponse avec répétition de l'ordre.

Semaine du 28 février au 03 mars:

freq:212

éducatrice 1

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	40	44	7	11	6	9
C1	6	14	0	2	1	1
C2	11	4	2	20	1	0
Er	0	0	0	2	0	0
N	6	3	3	18	1	0
lc	0	0	0	0	0	0
total	63	65	12	53	9	10
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	1,89	2,08	0,33	0,52	0,28	0,42
C1/10 ordres	0,28	0,66	0,00	0,09	0,05	0,05
C2/10 ordres	0,52	0,19	0,09	0,94	0,05	0,00
Er/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,09	0,00	0,00
N/10 ordres	0,28	0,14	0,14	0,85	0,05	0,00
lc/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
freq thème	2,97	3,07	0,57	2,50	0,42	0,47



La classe des ordres de mouvement a la fréquence, la plus élevée (celle-ci n'est que faiblement supérieure à celle des ordres de position). Dans toutes les catégories, la réponse optimale est la plus représentée, sauf dans le rapport d'objet où la performance avec répétition de l'ordre est la plus fréquente. Cette séance est surtout constituée d'ordres de base (mvt, posit°) et d'ordres de rapport d'objet, celui-ci n'est pas encore bien exécuté car il y a beaucoup de réponses négatives et de réponses avec répétition de l'ordre demandé.

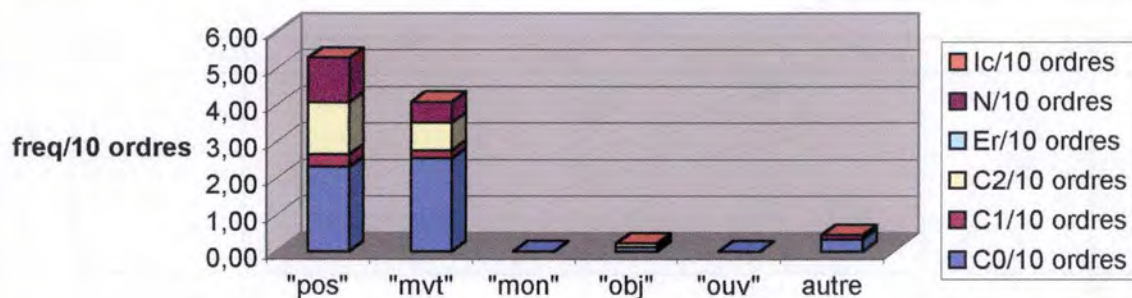
Semaine du 06 au 10 mars: freq:91

éducatrice 2

plage d'Amée.

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	21	23	0	1	0	3
C1	3	2	0	0	0	0
C2	13	7	0	1	0	0
Er	0	0	0	0	0	0
N	11	5	0	0	0	1
lc	0	0	0	0	0	0
total	48	37	0	2	0	4
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	2,31	2,53	0,00	0,11	0,00	0,33
C1/10 ordres	0,33	0,22	0,00	0,00	0,00	0,00
C2/10 ordres	1,43	0,77	0,00	0,11	0,00	0,00
Er/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
N/10 ordres	1,21	0,55	0,00	0,00	0,00	0,11
lc/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00

freq thème	5,27	4,07	0,00	0,22	0,00	0,44
------------	------	------	------	------	------	------



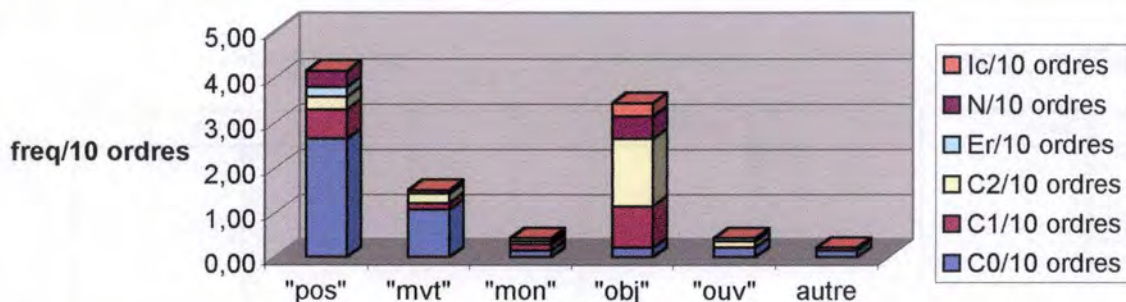
Les ordres de base sont les plus demandés durant cette séance en extérieur, il y a d'abord les ordres de position suivis des ordres de mouvement. Dans toutes les classes qui ont été demandées la réponse optimale est la plus fréquente. Dans le cas du rapport d'objet, la réponse maximale est équivalente en fréquence à la réponse avec répétition de l'ordre.

Semaine du 13 au 17 mars:

freq:140

éducatrice 1

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	37	15	2	3	3	2
C1	9	2	2	13	0	1
C2	4	3	1	21	2	0
Er	3	0	1	0	1	0
N	5	1	0	7	0	0
Ic	0	0	0	4	0	0
total	58	21	4	48	6	3
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	2,64	1,07	0,14	0,21	0,21	0,14
C1/10 ordres	0,64	0,14	0,14	0,93	0,00	0,07
C2/10 ordres	0,29	0,21	0,07	1,50	0,14	0,00
Er/10 ordres	0,21	0,00	0,07	0,00	0,07	0,00
N/10 ordres	0,36	0,07	0,00	0,50	0,00	0,00
Ic/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,29	0,00	0,00
freq thème	4,14	1,50	0,43	3,43	0,43	0,21



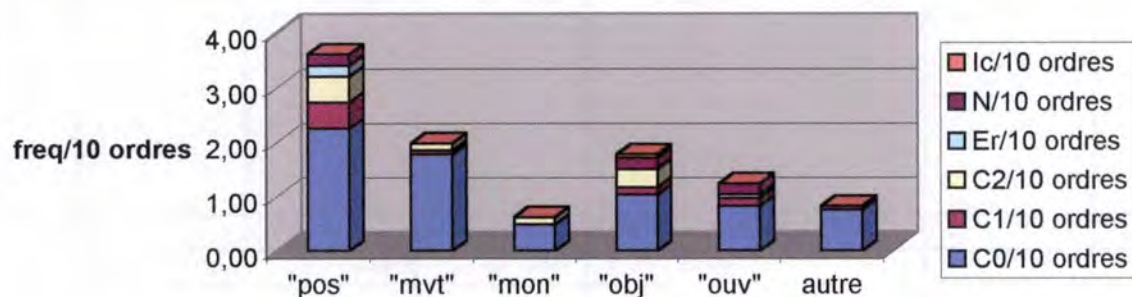
Les ordres, les plus demandés, sont d'abord les ordres de position puis les ordres de rapport d'objet. Dans toutes les catégories, la performance optimale est la plus fréquente, sauf dans le rapport d'objet où la réponse avec répétition de l'ordre est majoritaire.

Semaine du 20 au 24 mars:

freq:147

éducatrice 2

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	33	26	7	15	12	11
C1	7	1	0	2	2	0
C2	7	2	2	5	1	0
Er	3	0	0	0	0	0
N	3	0	0	3	3	1
Ic	0	0	0	1	0	0
total	53	29	9	26	18	12
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	2,24	1,77	0,48	1,02	0,82	0,75
C1/10 ordres	0,48	0,07	0,00	0,14	0,14	0,00
C2/10 ordres	0,48	0,14	0,14	0,34	0,07	0,00
Er/10 ordres	0,20	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
N/10 ordres	0,20	0,00	0,00	0,20	0,20	0,07
Ic/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,07	0,00	0,00
freq thème	3,61	1,97	0,61	1,77	1,22	0,82



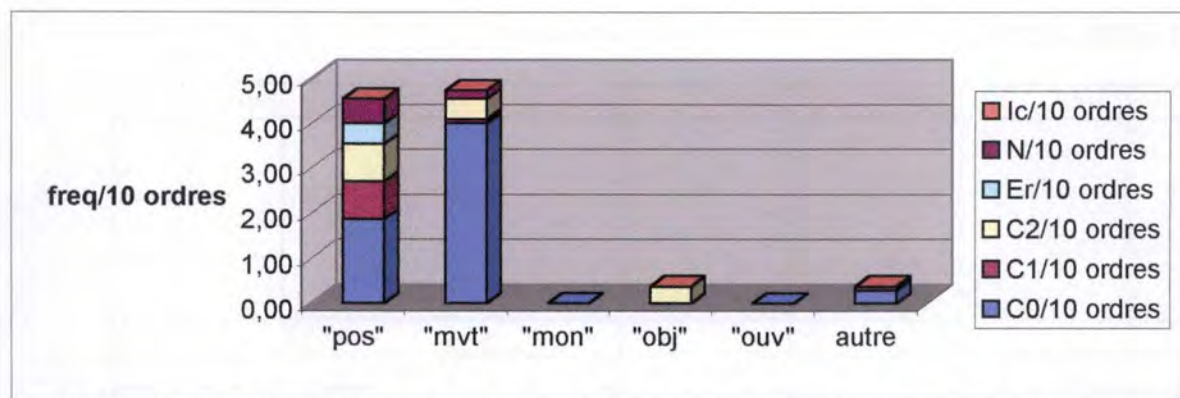
Le groupe des ordres de position a la fréquence, la plus élevée. Dans tous les groupes, la performance optimale est la plus fréquente. Les réponses négatives sont les plus faiblement représentées dans toutes les catégories.

Semaine du 27 au 31 mars: freq:108

éducatrice 1 et 2

centre commercial.

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	20	43	0	0	0	3
C1	9	1	0	0	0	1
C2	9	5	0	4	0	0
Er	5	0	0	0	0	0
N	6	2	0	0	0	0
Ic	0	0	0	0	0	0
total	49	51	0	4	0	4
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	1,85	3,98	0,00	0,00	0,00	0,28
C1/10 ordres	0,83	0,09	0,00	0,00	0,00	0,09
C2/10 ordres	0,83	0,46	0,00	0,37	0,00	0,00
Er/10 ordres	0,46	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
N/10 ordres	0,56	0,19	0,00	0,00	0,00	0,00
Ic/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
freq thème	4,54	4,72	0,00	0,37	0,00	0,37

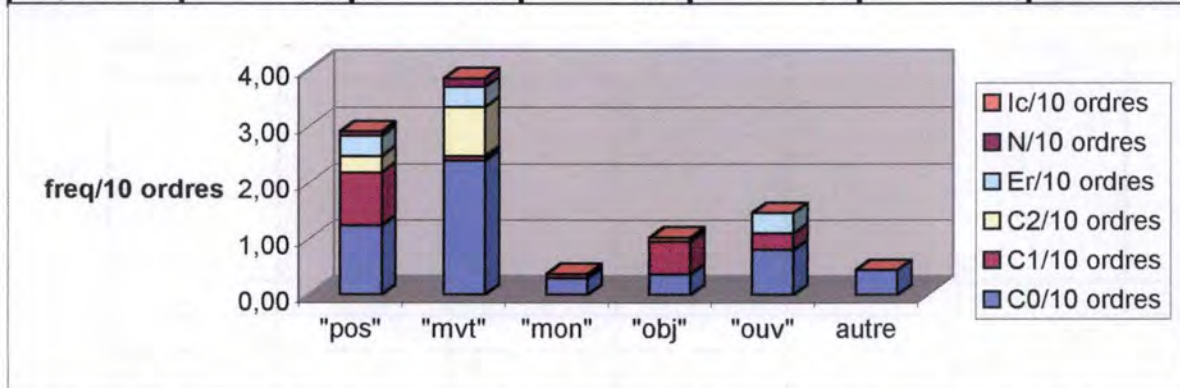


Les ordres, les plus demandés, sont les ordres de base avec d'abord les ordres de mouvement suivis des ordres de position. Dans toutes les catégories demandées, la réponse maximale est la réponse la plus souvent donnée, sauf dans la classe de rapport d'objet où Xena ne fait pas le "af".

Semaine du 03 au 07 avril: freq:138

éducatrice1 extérieur et intérieur local.

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	17	33	4	5	11	6
C1	13	1	1	8	4	0
C2	4	12	0	0	0	0
Er	5	5	0	0	5	0
N	1	2	0	0	0	0
Ic	0	0	0	1	0	0
total	40	53	5	14	20	6
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	1,23	2,39	0,29	0,36	0,80	0,43
C1/10 ordres	0,94	0,07	0,07	0,58	0,29	0,00
C2/10 ordres	0,29	0,87	0,00	0,00	0,00	0,00
Er/10 ordres	0,36	0,36	0,00	0,00	0,36	0,00
N/10 ordres	0,07	0,14	0,00	0,00	0,00	0,00
Ic/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,07	0,00	0,00
freq thème	2,90	3,84	0,36	1,01	1,45	0,43



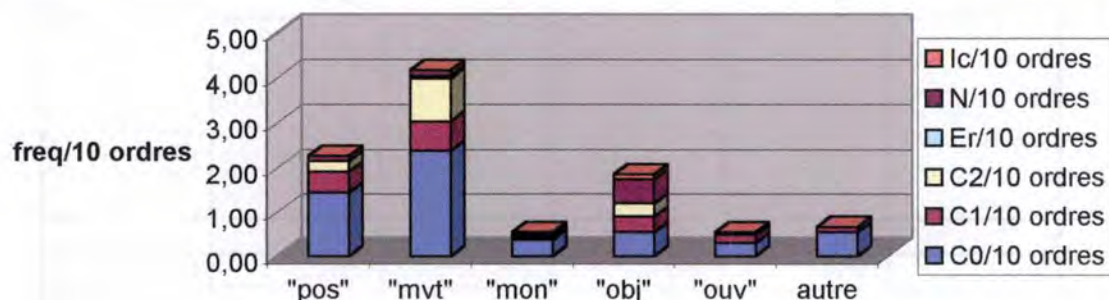
La classe des ordres de mouvement a la plus grande fréquence. Dans tous les groupes, la performance optimale est la plus représentée, sauf dans le rapport d'objet où la réponse, la plus fréquente, est la réponse avec un moment d'hésitation.

Semaine du 10 au 14 avril:

freq:168

éducatrice 2

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	24	40	6	9	5	9
C1	8	11	1	6	3	2
C2	4	16	1	5	0	0
Er	0	1	0	0	1	0
N	2	2	0	9	0	0
lc	0	0	1	2	0	0
total	38	70	9	31	9	11
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	1,43	2,38	0,36	0,54	0,30	0,54
C1/10 ordres	0,48	0,65	0,06	0,36	0,18	0,12
C2/10 ordres	0,24	0,95	0,06	0,30	0,00	0,00
Er/10 ordres	0,00	0,06	0,00	0,00	0,06	0,00
N/10 ordres	0,12	0,12	0,00	0,54	0,00	0,00
lc/10 ordres	0,00	0,00	0,06	0,12	0,00	0,00
freq thème	2,26	4,17	0,54	1,85	0,54	0,65



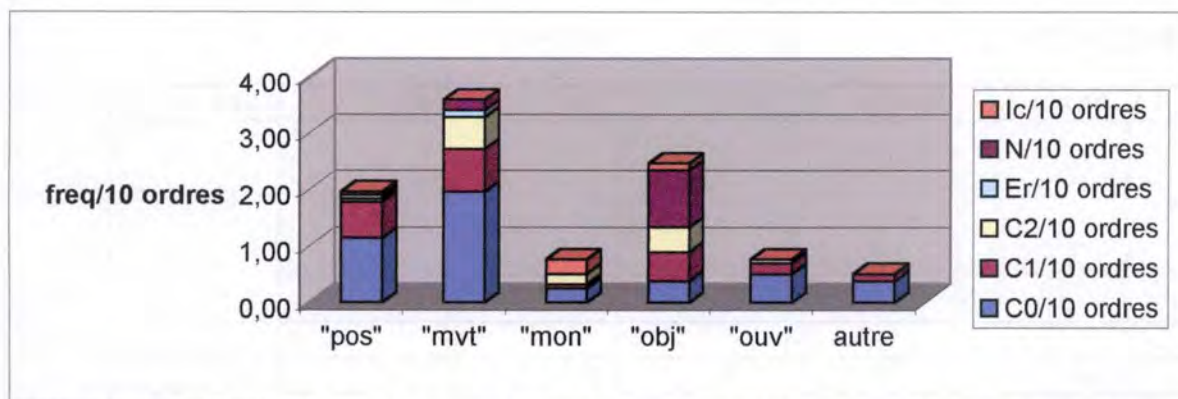
La classe des ordres de mouvement possède la fréquence, la plus élevée. Dans toutes les catégories, la réponse optimale est la plus fréquente, sauf dans le cas du rapport d'objet où la réponse optimale est équivalente à la réponse négative.

Semaine du 17 au 21 avril:

freq:159

éducatrice 2

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	18	31	4	6	8	6
C1	10	12	1	8	3	2
C2	1	9	3	7	1	0
Er	1	2	0	0	0	0
N	1	3	0	16	0	0
lc	0	0	4	2	0	0
total	31	57	12	39	12	8
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	1,13	1,95	0,25	0,38	0,50	0,38
C1/10 ordres	0,63	0,75	0,06	0,50	0,19	0,13
C2/10 ordres	0,06	0,57	0,19	0,44	0,06	0,00
Er/10 ordres	0,06	0,13	0,00	0,00	0,00	0,00
N/10 ordres	0,06	0,19	0,00	1,01	0,00	0,00
lc/10 ordres	0,00	0,00	0,25	0,13	0,00	0,00
freq thème	1,95	3,58	0,75	2,45	0,75	0,50



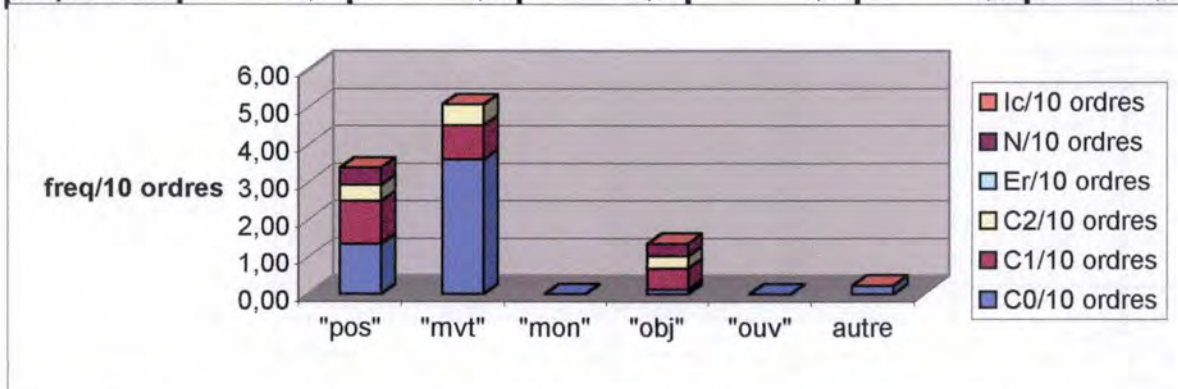
Les ordres de mouvement sont les plus demandés. Dans les catégories, position, mouvement, de type "ouverture" et de type "autre", la réponse maximale est majoritaire. Dans le cas du rapport d'objet, la performance négative est la plus représentée. Dans le groupe de type "monte", la réponse optimale a une fréquence équivalente à la réponse incomplète.

Semaine du 24 au 28 avril: freq:89

éducatrice 1 et 2

centre commercial.

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	12	32	0	1	0	2
C1	10	8	0	5	0	0
C2	4	5	0	3	0	0
Er	0	0	0	0	0	0
N	4	0	0	3	0	0
Ic	0	0	0	0	0	0
total	30	45	0	12	0	2
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	1,35	3,60	0,00	0,11	0,00	0,22
C1/10 ordres	1,12	0,90	0,00	0,56	0,00	0,00
C2/10 ordres	0,45	0,56	0,00	0,34	0,00	0,00
Er/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
N/10 ordres	0,45	0,00	0,00	0,34	0,00	0,00
Ic/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
freq thème	3,37	5,06	0,00	1,35	0,00	0,22



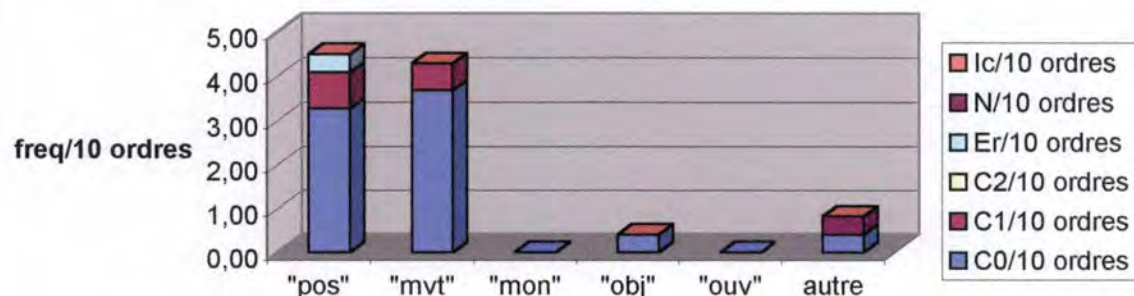
Les ordres de mouvement sont les plus représentés. Dans toutes les catégories utilisées, la réponse maximale est prépondérante, sauf dans le cas du rapport d'objet où c'est la réponse avec un moment de réaction qui est prédominante (durant cette séance, seul le "af" a été travailler; Xena ne le fait pas bien).

Semaine du 01 au 05 mai: freq:49

éducatrice 1

gare de Namur.

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	16	18	0	2	0	2
C1	4	3	0	0	0	0
C2	0	0	0	0	0	0
Er	2	0	0	0	0	0
N	0	0	0	0	0	2
lc	0	0	0	0	0	0
total	22	21	0	2	0	4
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	3,27	3,67	0,00	0,41	0,00	0,41
C1/10 ordres	0,82	0,61	0,00	0,00	0,00	0,00
C2/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
Er/10 ordres	0,41	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
N/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,41
lc/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
freq thème	4,49	4,29	0,00	0,41	0,00	0,41



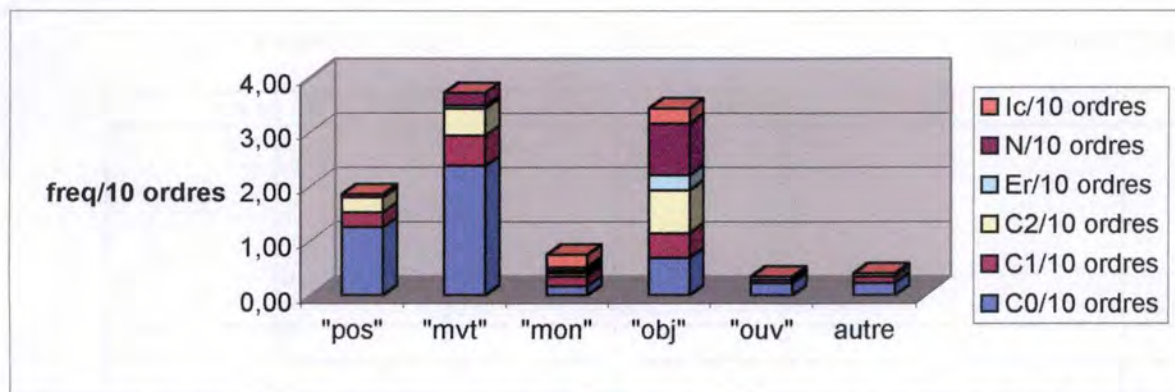
Les ordres de position possède la fréquence, la plus élevée; ils sont suivis par les ordres de mouvement; les deux représentant les ordres de base. Dans toutes les classes demandées lors de cette séance, la réponse optimale est majoritaire, sauf dans le cas des ordres de type "autre" où elle est équivalente à la réponse négative (seul l'ordre "pas bouger" a été travailler, celui ne peut donner qu'une réponse "totale" ou une réponse nulle).

Semaine du 08 au 12 mai:

freq:187

éducatrice 2

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	23	42	3	12	4	4
C1	5	10	3	8	1	2
C2	5	9	1	14	1	1
Er	0	1	1	5	0	0
N	1	4	1	17	0	0
lc	0	0	4	5	0	0
total	34	66	13	61	6	7
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	1,23	2,36	0,17	0,67	0,22	0,22
C1/10 ordres	0,27	0,56	0,17	0,45	0,06	0,11
C2/10 ordres	0,28	0,51	0,06	0,79	0,06	0,06
Er/10 ordres	0,00	0,06	0,06	0,28	0,00	0,00
N/10 ordres	0,06	0,22	0,06	0,96	0,00	0,00
lc/10 ordres	0,00	0,00	0,22	0,28	0,00	0,00
freq thème	1,83	3,71	0,73	2,98	0,34	0,39



Le groupe des ordres de mouvement a la plus forte fréquence. Dans les classes de position, de mouvement et de type "ouverture", la performance optimale est prédominante. Dans le groupe, du rapport d'objet, la réponse négative est la plus fréquente (elle ne fait pas bien le "cherche apporte" avec le tourne- vis). Dans les ordres de type "monte", la réponse incomplète est majoritaire (surtout le cas dans le "up").

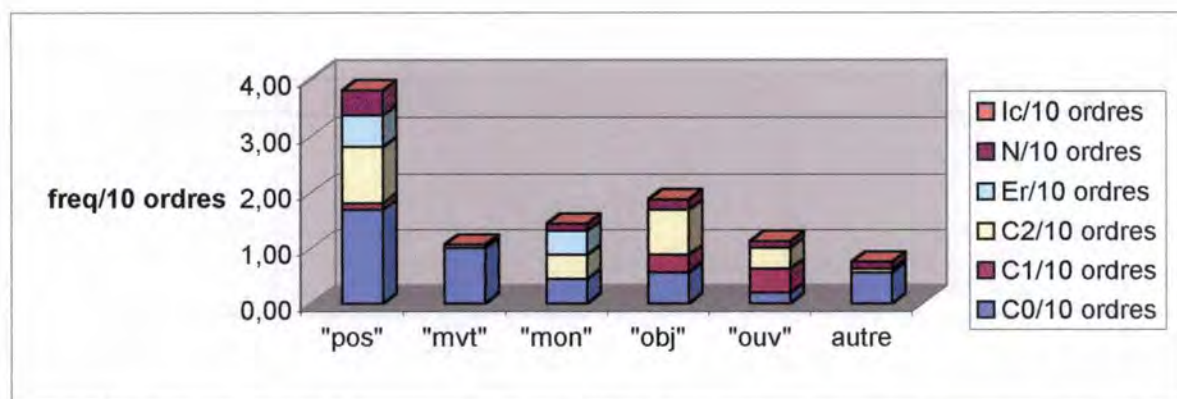
5. Hélios:

Semaine du 21 au 25 février:

freq:161

éducatrice 2

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	27	16	7	9	3	9
C1	2	0	0	5	7	0
C2	16	1	7	13	6	1
Er	9	0	7	0	0	0
N	7	0	2	3	2	2
Ic	0	0	0	0	0	0
total	61	17	23	30	18	12
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	1,68	0,99	0,43	0,56	0,19	0,56
C1/10 ordres	0,12	0,00	0,00	0,31	0,43	0,00
C2/10 ordres	0,99	0,06	0,43	0,81	0,37	0,06
Er/10 ordres	0,56	0,00	0,43	0,00	0,00	0,00
N/10 ordres	0,43	0,00	0,12	0,19	0,12	0,12
Ic/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
freq thème	3,79	1,06	1,43	1,86	1,12	0,75



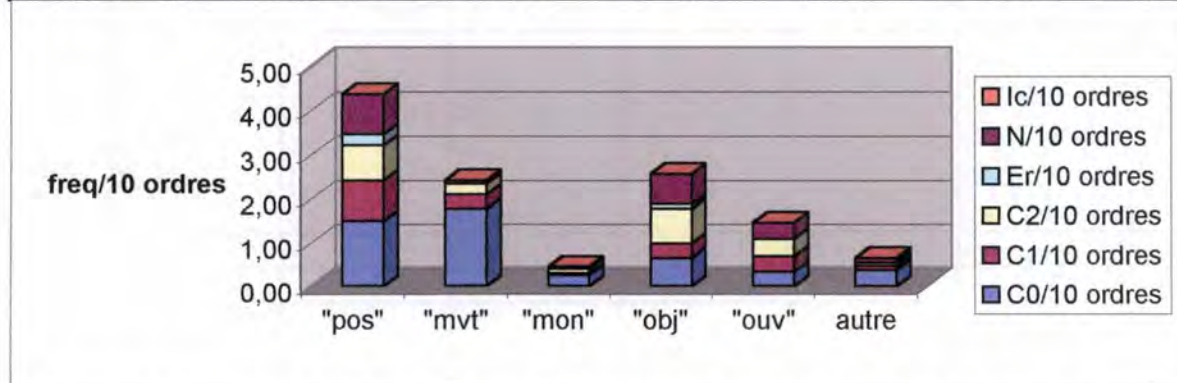
Le groupe de position a la fréquence, la plus élevée. Dans les catégories position, mouvement, et de type "autre", la performance optimale est la plus représentée. Dans le groupe de type "monte", la réponse maximale est équivalente à la réponse erronée c-à-d que le chien effectue un autre ordre, ainsi qu'à la réponse demandant plusieurs répétitions de l'ordre. Dans le rapport d'objet, la performance avec répétition de l'ordre est la plus représentée.

Semaine du 28 février au 03 mars:

freq:277

éducatrice 1 et 2

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	41	49	7	18	9	10
C1	26	9	1	9	10	3
C2	22	7	3	22	11	2
Er	7	0	0	3	0	0
N	25	2	1	19	10	3
Ic	0	0	0	0	0	0
total	121	67	9	71	40	18
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	1,48	1,77	0,25	0,65	0,32	0,36
C1/10 ordres	0,94	0,32	0,04	0,32	0,36	0,11
C2/10 ordres	0,79	0,25	0,11	0,79	0,40	0,07
Er/10 ordres	0,25	0,00	0,00	0,11	0,00	0,00
N/10 ordres	0,90	0,07	0,06	0,69	0,36	0,11
Ic/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
freq thème	4,37	2,42	0,45	2,56	1,44	0,65



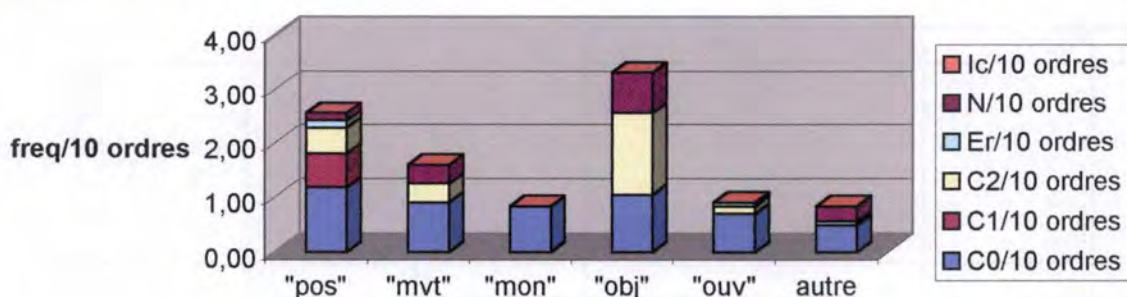
Le groupe des ordres de position est majoritaire par rapport aux autres. Dans ce groupe, la réponse maximale est la plus fréquente mais celle-ci est assez proche des fréquences des autres types de réponses (Il ne fait pas bien les positions surtout le "au pied", le "couché", le "assis"). Dans les classes mouvement, "autre" et "monte", la réponse maximale est la plus représentée. Dans les catégories rapport d'objet et "ouverture", la réponse avec répétition de l'ordre est prédominante.

Semaine du 06 au 10 mars:

freq:145

éducatrice 1

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	17	13	12	15	10	7
C1	9	0	0	0	0	0
C2	7	5	0	22	2	0
Er	2	0	0	0	1	1
N	2	5	0	11	0	4
Ic	0	0	0	0	0	0
total	37	23	12	48	13	12
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	1,17	0,90	0,83	1,03	0,69	0,48
C1/10 ordres	0,62	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
C2/10 ordres	0,48	0,34	0,00	1,52	0,14	0,00
Er/10 ordres	0,14	0,00	0,00	0,00	0,07	0,07
N/10 ordres	0,14	0,34	0,00	0,76	0,00	0,28
Ic/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
freq thème	2,55	1,59	0,83	3,31	0,90	0,83



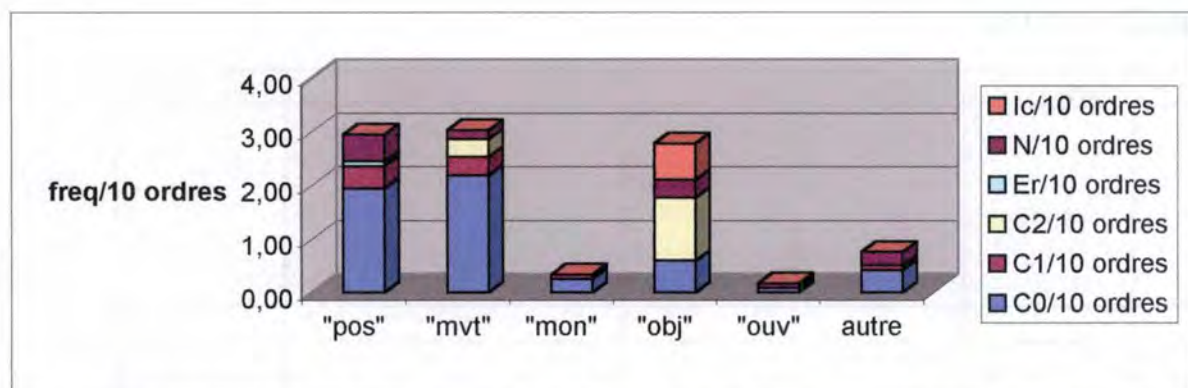
Le groupe du rapport d'objet possède la plus grande fréquence. Dans ce groupe, la réponse avec répétition de l'ordres est la plus fréquente. Dans les autres classes, la performance optimale est majoritaire par rapport aux autres réponses.

Semaine du 13 au 17 mars:

freq:119

éducatrice 1

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	23	26	3	7	1	5
C1	5	4	1	0	0	1
C2	0	4	0	14	0	0
Er	1	0	0	0	0	0
N	6	2	0	4	1	3
Ic	0	0	0	8	0	0
total	35	36	4	33	2	9
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	1,93	2,18	0,25	0,59	0,08	0,42
C1/10 ordres	0,42	0,34	0,08	0,00	0,00	0,08
C2/10 ordres	0,00	0,34	0,00	1,18	0,00	0,00
Er/10 ordres	0,08	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
N/10 ordres	0,50	0,17	0,00	0,34	0,08	0,25
Ic/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,67	0,00	0,00
freq thème	2,94	3,03	0,34	2,77	0,17	0,76



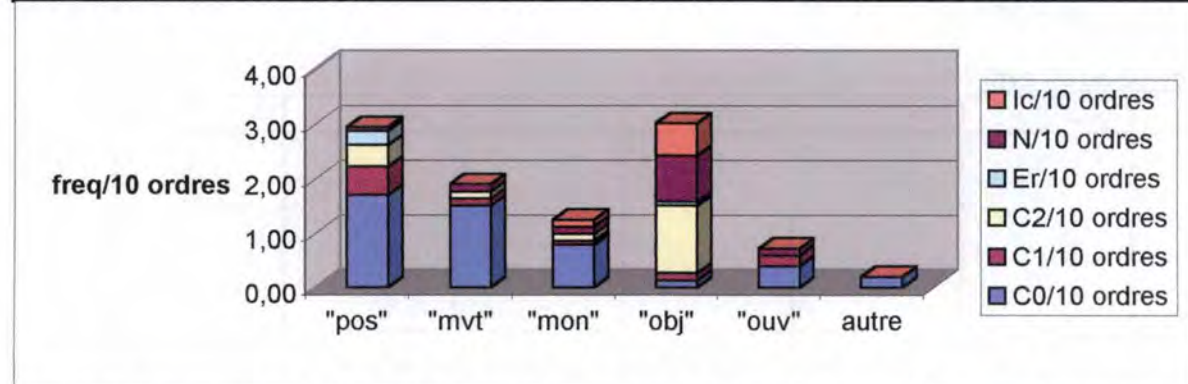
les ordres, les plus demandés durant cette séance, sont tout d'abord les ordres de mouvement suivis de près par les ordres de position puis les ordres du rapport d'objet. Dans toutes les catégories, la performance optimale est la plus fréquente, sauf dans le rapport d'objet où la réponse avec répétition de l'ordre est majoritaire et sauf dans la classe "ouverture" où la réponse maximale est équivalente en fréquence à la réponse nulle.

Semaine du 20 au 24 mars:

freq:153

éducatrice 2

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	26	23	12	2	6	3
C1	8	2	1	2	3	0
C2	6	2	2	19	0	0
Er	4	0	0	1	0	0
N	1	2	2	13	2	0
Ic	0	0	2	9	0	0
total	45	29	19	46	11	3
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	1,70	1,50	0,78	0,13	0,39	0,20
C1/10 ordres	0,52	0,13	0,07	0,13	0,20	0,00
C2/10 ordres	0,39	0,13	0,13	1,24	0,00	0,00
Er/10 ordres	0,26	0,00	0,00	0,07	0,00	0,00
N/10 ordres	0,07	0,13	0,13	0,85	0,13	0,00
Ic/10 ordres	0,00	0,00	0,13	0,59	0,00	0,00
freq thème	2,94	1,76	0,46	3,01	0,72	0,20



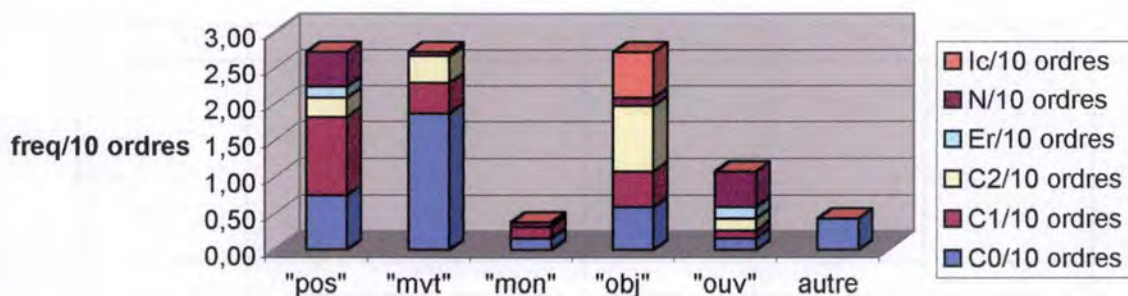
Le groupe du rapport d'objet a la fréquence la plus élevée mais il est suivi de près par le groupe des ordres de position. Dans toutes les catégories, la réponse optimale est la plus représentée, sauf dans le cas du rapport d'objet où la performance avec répétition de l'ordre est majoritaire.

Semaine du 27 au 31 mars:

freq:188

éducatrice 2

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	14	35	3	11	3	8
C1	20	8	3	9	2	0
C2	5	7	0	17	3	0
Er	3	0	0	0	3	0
N	9	1	1	2	9	0
Ic	0	0	0	12	0	0
total	51	51	7	51	20	8
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	0,74	1,86	0,16	0,59	0,16	0,43
C1/10 ordres	1,06	0,43	0,16	0,48	0,11	0,00
C2/10 ordres	0,27	0,37	0,00	0,90	0,16	0,00
Er/10 ordres	0,16	0,00	0,00	0,00	0,16	0,00
N/10 ordres	0,48	0,05	0,05	0,11	0,48	0,00
Ic/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,64	0,00	0,00
freq thème	2,71	2,71	0,37	2,71	1,06	0,43



Les groupe de position, de mouvement et de rapport d'objet possèdent une fréquence équivalente. Dans les classes mouvement et "autre" ont la réponse optimale comme réponse, la plus fréquente. Dans la catégorie de position, la réponse avec moment de réaction est majoritaire. Dans le cas du rapport d'objet, la performance avec répétition de l'ordre est prédominante. Tandis que dans le groupe "ouverture", la réponse négative est la mieux représentée. Enfin dans le groupe "monte", le niveau maximum est équivalent à la réponse avec un moment de réflexion.

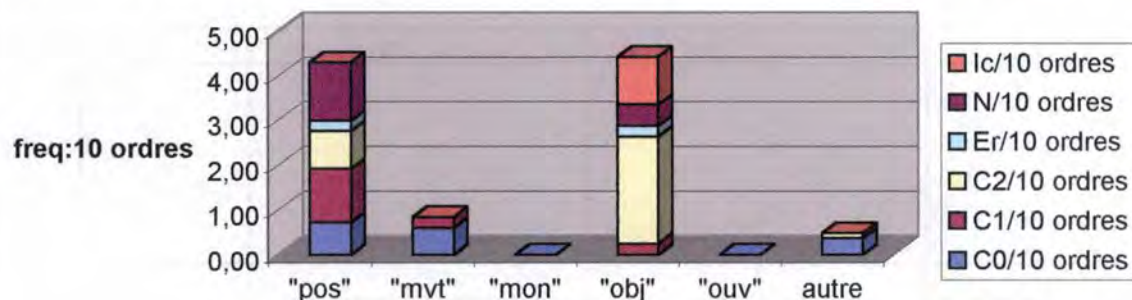
Semaine du 03 au 07 avril: freq:84

éducatrice 2

extérieur local.

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	6	5	0	0	0	3
C1	10	2	0	2	0	0
C2	7	0	0	20	0	1
Er	2	0	0	2	0	0
N	11	0	0	4	0	0
Ic	0	0	0	9	0	0
total	36	7	0	37	0	4
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	0,71	0,60	0,00	0,00	0,00	0,36
C1/10 ordres	1,19	0,24	0,00	0,24	0,00	0,00
C2/10 ordres	0,83	0,00	0,00	2,38	0,00	0,12
Er/10 ordres	0,24	0,00	0,00	0,24	0,00	0,00
N/10 ordres	1,31	0,00	0,00	0,48	0,00	0,00
Ic/10 ordres	0,00	0,00	0,00	1,07	0,00	0,00

freq thème	4,29	0,83	0,00	3,33	0,00	0,48
------------	------	------	------	------	------	------



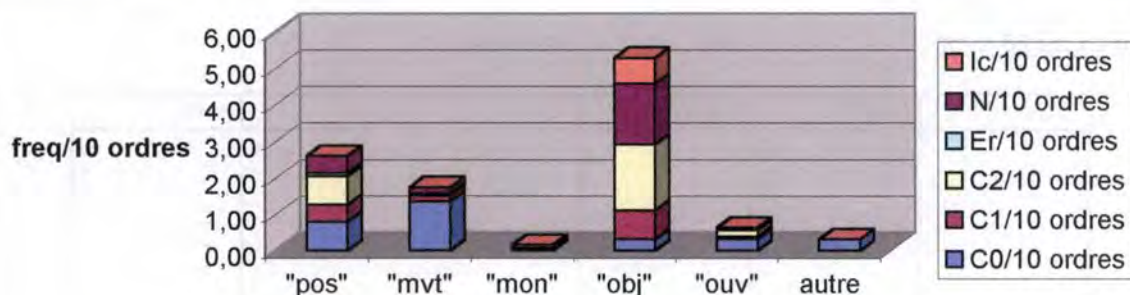
Le groupe du rapport d'objet possède la plus grande fréquence, il est suivi de près par la classe de position. Dans les catégories mouvement et "autre", la performance maximale est majoritaire. Dans le cas du rapport d'objet, la réponse avec répétition de l'ordre est prédominante. Tandis que les ordres de position sont d'un niveau de réponse avec temps d'hésitation.

Semaine du 10 au 14 avril:

freq:127

éducatrice 2

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	10	17	1	4	4	4
C1	6	2	1	10	1	0
C2	10	1	0	23	2	0
Er	1	0	0	0	0	0
N	6	2	0	21	1	0
Ic	0	0	0	9	0	0
total	33	22	2	58	8	4
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	0,79	1,34	0,08	0,31	0,31	0,31
C1/10 ordres	0,47	0,16	0,08	0,79	0,08	0,00
C2/10 ordres	0,79	0,08	0,00	1,81	0,16	0,00
Er/10 ordres	0,08	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
N/10 ordres	0,47	0,16	0,00	1,65	0,08	0,00
Ic/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,71	0,00	0,00
freq thème	2,60	1,73	0,16	5,28	0,63	0,31



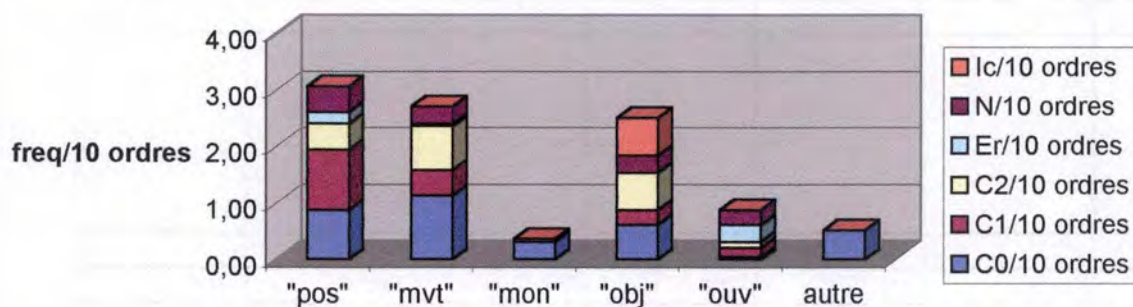
Le groupe du rapport d'objet est le plus fréquent, il est représenté en majorité par des réponses avec répétition de l'ordre, celles-ci sont suivies par des performances nulles (Hélios ne fait pas bien le "apporte" ni le "cherche apporte"). Dans les catégories mouvement, "ouverture", "autre", la réponse optimale est majoritaire. Dans la classe de position, le niveau optimum est équivalent en fréquence à la réponse avec répétition de l'ordre. Tandis que dans le thème "monte", la réponse maximale a la même fréquence que la performance avec un temps d'hésitation.

Semaine du 17 au 21 avril:

freq:196

éducatrice 1

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	17	22	6	12	1	10
C1	21	9	1	5	3	0
C2	9	15	0	13	2	0
Er	4	1	0	0	6	0
N	9	6	0	6	5	0
lc	0	0	0	13	0	0
total	60	53	7	49	17	10
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	0,87	1,12	0,31	0,61	0,05	0,51
C1/10 ordres	1,07	0,46	0,05	0,26	0,15	0,00
C2/10 ordres	0,46	0,77	0,00	0,66	0,10	0,00
Er/10 ordres	0,20	0,05	0,00	0,00	0,31	0,00
N/10 ordres	0,46	0,31	0,00	0,31	0,26	0,00
lc/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,66	0,00	0,00
freq thème	3,06	2,70	0,36	2,50	0,87	0,51



La classe des ordres de position est majoritaire, elle est suivie, de près, par la catégorie des ordres de mouvement, puis par le rapport d'objet. Dans les groupes mouvement, "monte" et "autre", le niveau de réponse optimum est le plus fréquent; dans "autres", il est le seul niveau. Dans le cas du rapport d'objet, la fréquence de la réponse avec répétition de l'ordre est équivalente à la réponse incomplète (il fait le "af" mais pas le "apporte et le "cherche apporte"). Dans le thème "ouverture", la réponse erronée prédomine (ne fait pas le "up").

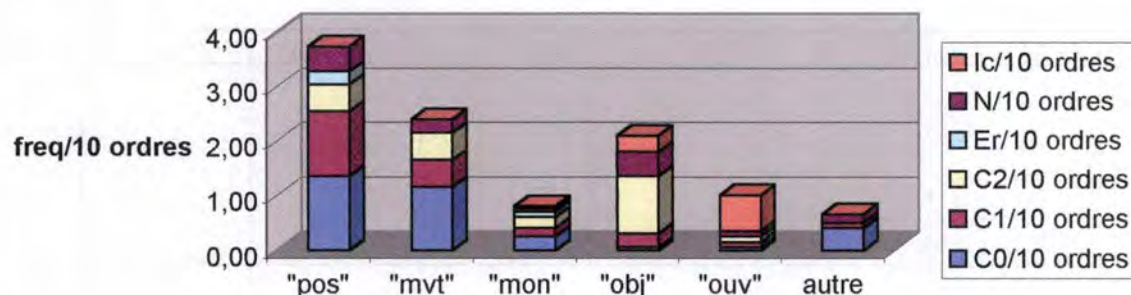
Semaine du 24 au 28 avril:

freq:201

éducatrice 1

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	27	23	5	1	1	8
C1	24	10	3	5	2	2
C2	10	10	4	21	2	0
Er	5	0	2	0	0	0
N	9	5	1	9	2	3
lc	0	0	1	6	13	0
total	75	48	16	42	20	13
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	1,34	1,14	0,25	0,05	0,05	0,40
C1/10 ordres	1,19	0,50	0,15	0,25	0,10	0,10
C2/10 ordres	0,50	0,50	0,20	1,04	0,10	0,00
Er/10 ordres	0,25	0,00	0,10	0,00	0,00	0,00
N/10 ordres	0,45	0,25	0,05	0,45	0,10	0,15
lc/10 ordres	0,00	0,00	0,05	0,30	0,65	0,00

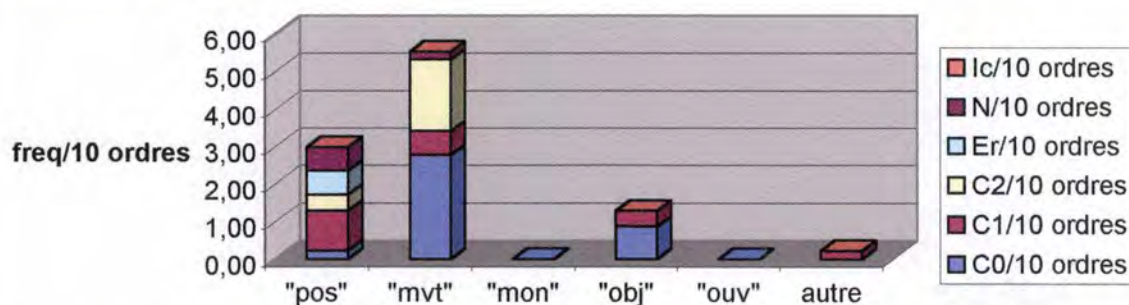
freq thème	3,73	2,39	0,80	2,09	1,00	0,65
------------	------	------	------	------	------	------



La classe des ordres de position a la plus grande fréquence. Dans les groupes position, mouvement, "monte" et "autre", la réponse optimale est majoritaire. Dans le cas du rapport d'objet la réponse avec répétition de l'ordre est la mieux représentée. Dans le thème "ouverture", la réponse incomplète est prédominante.

Semaine du 01 au 05 mai: freq:47 éducatrice 1 et 2 marché de Floreffe.

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	1	13	0	4	0	0
C1	5	3	0	2	0	1
C2	2	9	0	0	0	0
Er	3	0	0	0	0	0
N	3	1	0	0	0	0
Ic	0	0	0	0	0	0
total	14	26	0	6	0	1
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	0,21	2,77	0,00	0,85	0,00	0,00
C1/10 ordres	1,06	0,64	0,00	0,43	0,00	0,21
C2/10 ordres	0,43	1,91	0,00	0,00	0,00	0,00
Er/10 ordres	0,64	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
N/10 ordres	0,64	0,21	0,00	0,00	0,00	0,00
Ic/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
freq thème	2,98	5,53	0,00	1,28	0,00	0,21



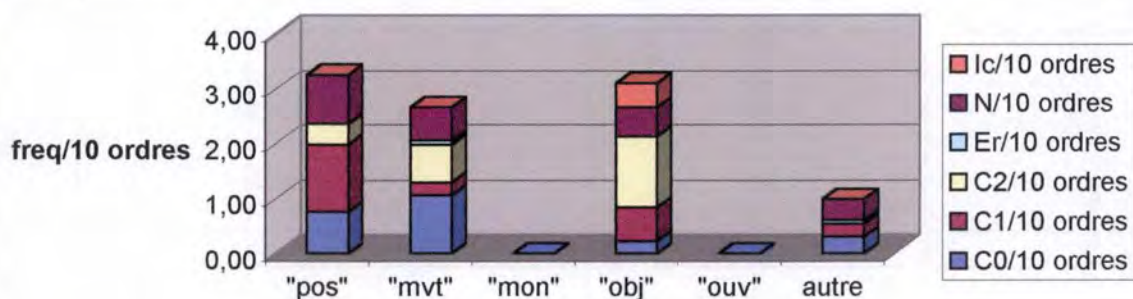
Le groupe des ordres de mouvement a la plus forte fréquence, il est constitué en majorité par des réponses optimales, il en est de même pour le rapport d'objet ("af" et "lâche" ont été travailler pas le "apporte"). Dans les ordres de position, la plus grande fréquence se situe au niveau des réponses avec un moment de réflexion, ainsi que dans la classe "autre".

Semaine du 08 au 12 mai:

freq:132

éducatrice 2

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	10	14	0	3	0	4
C1	16	3	0	8	0	3
C2	5	9	0	17	0	0
Er	0	1	0	0	0	1
N	12	8	0	7	0	5
lc	0	0	0	6	0	0
total	43	35	0	41	0	13
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	0,76	1,06	0,00	0,23	0,00	0,30
C1/10 ordres	1,21	0,23	0,00	0,61	0,00	0,23
C2/10 ordres	0,38	0,68	0,00	1,29	0,00	0,00
Er/10 ordres	0,00	0,08	0,00	0,00	0,00	0,08
N/10 ordres	0,91	0,61	0,00	0,53	0,00	0,38
lc/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,45	0,00	0,00
freq thème	3,26	2,65	0,00	3,11	0,00	0,98



Le groupe de position a la fréquence, la plus élevée, il est suivi de près par le rapport d'objet puis arrive les ordres de mouvement. Dans le cas du rapport d'objet, la réponse avec répétition de l'ordre est majoritaire. Dans la catégorie "autre", la performance négative est prédominante. Pour les ordres de position, la réponse avec un moment d'hésitation est la plus fréquente. Enfin, pour les ordres de mouvement, la réponse optimale est la mieux représentée.

6. Gotcha:

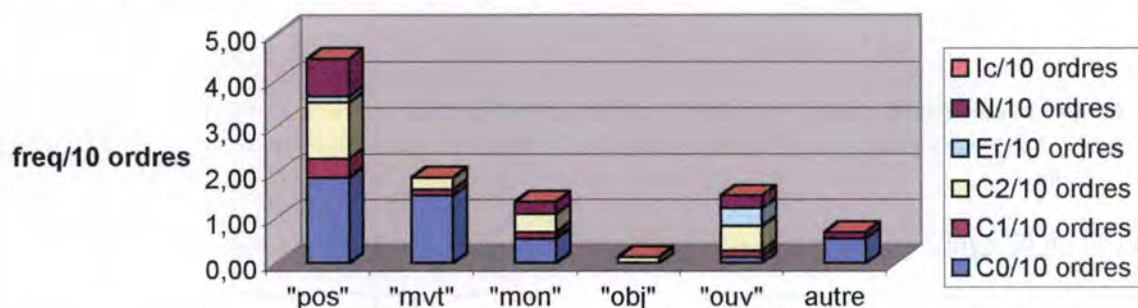
Semaine du 21 au 25 février:

freq:74

éducatrice 2

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	14	11	4	0	1	4
C1	3	1	1	0	1	0
C2	9	2	3	1	4	0
Er	1	0	0	0	3	0
N	6	0	2	0	2	1
lc	0	0	0	0	0	0

total	33	14	10	1	11	5
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	1,89	1,49	0,54	0,00	0,14	0,54
C1/10 ordres	0,41	0,14	0,14	0,00	0,14	0,00
C2/10 ordres	1,22	0,27	0,41	0,14	0,54	0,00
Er/10 ordres	0,14	0,00	0,00	0,00	0,41	0,00
N/10 ordres	0,81	0,00	0,27	0,00	0,27	0,14
Ic/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
freq thème	4,46	1,89	1,35	0,14	1,49	0,68



Le groupe de position a la plus grande fréquence. Dans les catégories position, mouvement, "monte" et "autre", la performance optimale est la plus fréquente. Dans le rapport d'objet, la réponse avec répétition de l'ordre est majoritaire, il en est de même pour la classe "ouverture".

Semaine du 28 février au 03 mars:

Elle est blessée a une épaule donc elle ne sait pas travailler.

Semaine du 06 au 10 mars:

Elle est toujours en convalescence.

Semaine du 13 au 17 mars:

Elle est encore blessée.

Semaine du 20 au 24 mars:

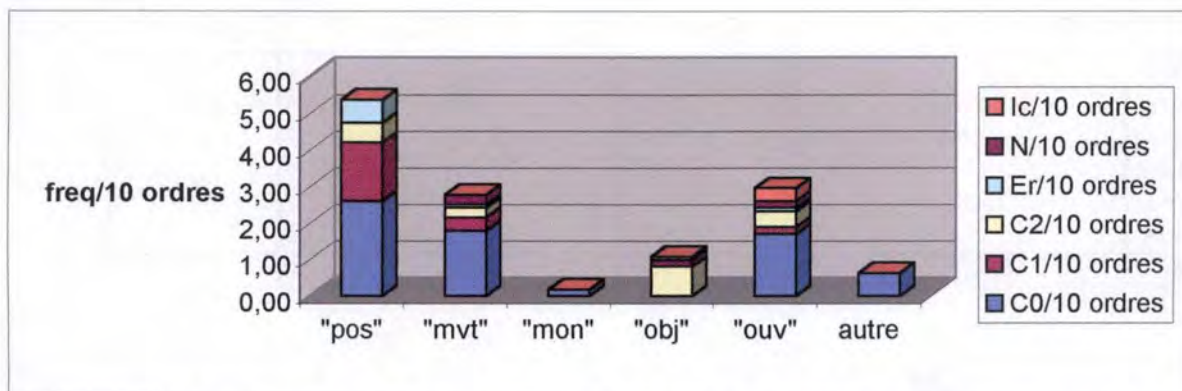
Elle est toujours absente.

Semaine du 27 au 31 mars:

freq:112

éducatrice 1

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	29	20	2	0	19	7
C1	18	4	0	0	2	0
C2	6	3	0	9	5	0
Er	7	1	0	0	1	0
N	0	3	0	2	2	0
Ic	0	0	0	1	4	0
total	60	31	2	12	33	7
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	2,59	1,79	0,18	0,00	1,70	0,63
C1/10 ordres	1,61	0,36	0,00	0,00	0,18	0,00
C2/10 ordres	0,54	0,27	0,00	0,80	0,45	0,00
Er/10 ordres	0,63	0,09	0,00	0,00	0,09	0,00
N/10 ordres	0,00	0,27	0,00	0,18	0,18	0,00
Ic/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,09	0,36	0,00
freq thème	5,36	2,77	0,18	1,07	2,95	0,63



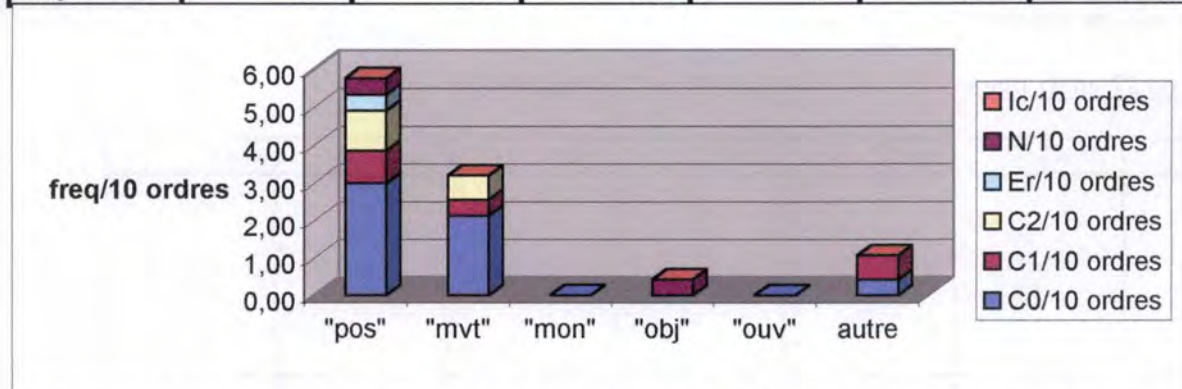
Le groupe des ordres de position a la fréquence, la plus élevée. Dans toutes les catégories, la réponse optimale est prédominante, sauf dans le rapport d'objet où la performance avec répétition de l'ordre.

Semaine du 03 au 07 avril: freq:47

éducatrice 1

extérieur local.

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	14	10	0	0	0	2
C1	4	2	0	0	0	3
C2	5	3	0	0	0	0
Er	2	0	0	0	0	0
N	2	0	0	0	2	0
Ic	0	0	0	0	0	0
total	25	15	0	2	0	5
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	2,98	2,13	0,00	0,00	0,00	0,43
C1/10 ordres	0,85	0,43	0,00	0,00	0,00	0,64
C2/10 ordres	1,06	0,64	0,00	0,00	0,00	0,00
Er/10 ordres	0,43	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
N/10 ordres	0,43	0,00	0,00	0,43	0,00	0,00
Ic/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
freq thème	5,74	3,19	0,00	0,43	0,00	1,06



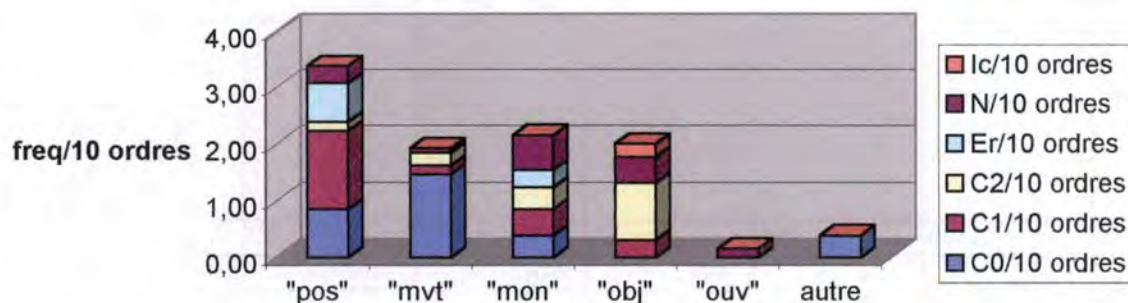
Le groupe des ordres de position a la plus grande fréquence, dans celui-ci, la réponse optimale est prédominante; elle est, aussi, majoritaire dans les ordres de mouvement. La performance négative est la plus représentée dans le rapport d'objet. En ce qui concerne, la classe "autre", la réponse avec répétition de l'ordre prédomine.

Semaine du 10 au 14 avril:

freq:130

éducatrice 2

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	11	19	5	0	0	5
C1	18	2	6	4	0	0
C2	2	3	5	13	0	0
Er	9	0	4	0	0	0
N	4	1	8	6	2	0
lc	0	0	0	3	0	0
total	44	25	28	26	2	5
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	0,85	1,46	0,38	0,00	0,00	0,38
C1/10 ordres	1,38	0,15	0,46	0,31	0,00	0,00
C2/10 ordres	0,15	0,23	0,38	1,00	0,00	0,00
Er/10 ordres	0,69	0,00	0,31	0,00	0,00	0,00
N/10 ordres	0,31	0,08	0,62	0,46	0,15	0,00
lc/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,23	0,00	0,00
freq thème	3,23	1,92	2,15	2,00	0,15	0,38



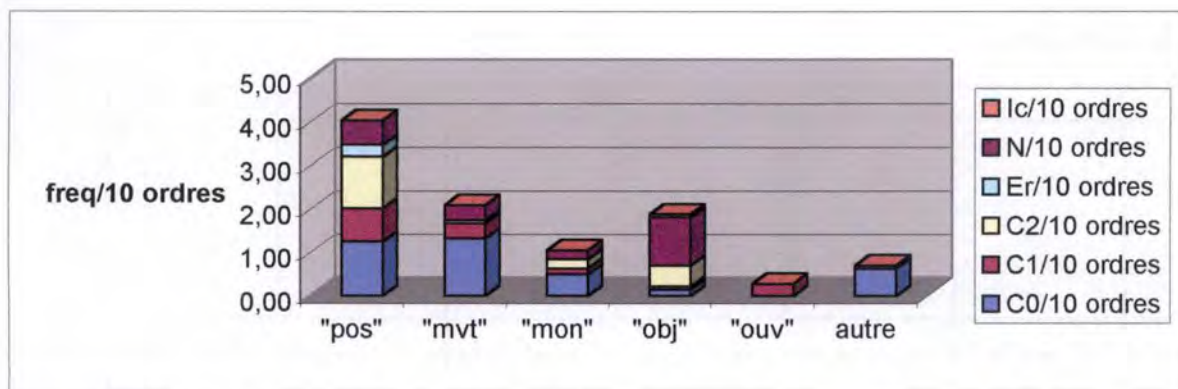
Le groupe des ordres de position possède la plus grande fréquence. Dans les catégories "monte", et "ouverture", la réponse négative prédomine. Dans le cas du rapport d'objet, la réponse avec répétition de l'ordre est majoritaire. Les catégories mouvement et "autre" ont comme réponse, la plus fréquente, la performance optimale. Par contre, dans les ordres de position, la réponse avec un moment d'hésitation.

Semaine du 17 au 21 avril:

freq:144

éducatrice 1

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	18	19	7	2	0	9
C1	11	5	2	1	4	0
C2	17	1	3	7	0	0
Er	4	0	0	0	0	0
N	8	5	3	16	0	1
lc	0	0	0	1	0	0
total	58	30	15	27	4	10
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	1,25	1,32	0,49	0,14	0,00	0,63
C1/10 ordres	0,76	0,35	0,14	0,07	0,28	0,00
C2/10 ordres	1,18	0,07	0,21	0,49	0,00	0,00
Er/10 ordres	0,28	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
N/10 ordres	0,56	0,35	0,21	1,11	0,00	0,07
lc/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,07	0,00	0,00
freq thème	4,03	2,08	0,90	1,88	0,28	0,69



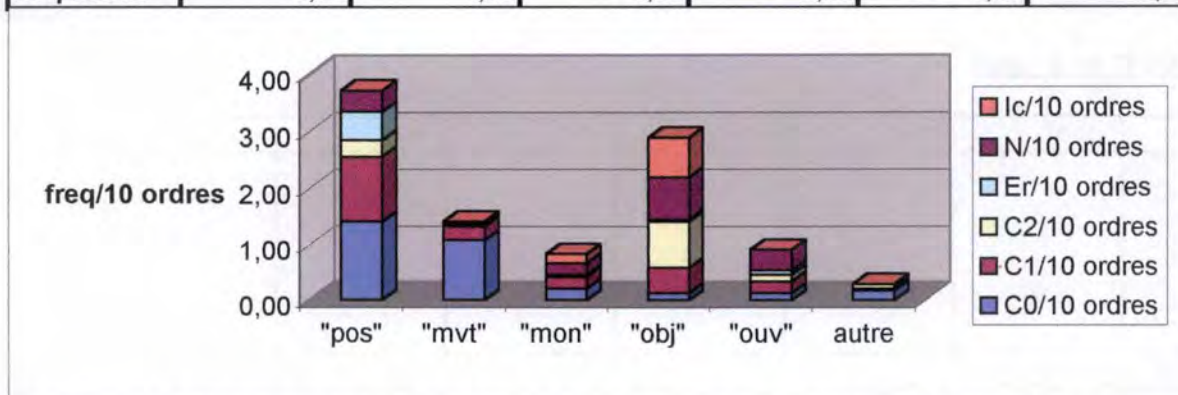
Les ordres de position ont la fréquence, la plus élevée. Dans les catégories position, "autre", mouvement et "monte", le niveau de réponse maximum est le plus représenté. En ce qui concerne la classe "ouverture", la performance avec répétition de l'ordre prédomine. Par contre, pour le rapport d'objet, la réponse négative est majoritaire (elle ne fait pas le "apporte").

Semaine du 24 au 28 avril:

freq:243

éducatrice 2

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	34	26	5	3	3	4
C1	28	6	5	11	5	1
C2	7	1	1	20	3	2
Er	12	0	0	1	2	0
N	9	1	5	18	9	0
Ic	0	0	4	17	0	0
total	90	34	20	70	22	7
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	1,40	1,07	0,21	0,12	0,12	0,16
C1/10 ordres	1,15	0,25	0,21	0,45	0,21	0,04
C2/10 ordres	0,29	0,04	0,04	0,82	0,12	0,08
Er/10 ordres	0,49	0,00	0,00	0,04	0,08	0,00
N/10 ordres	0,37	0,04	0,21	0,74	0,37	0,00
Ic/10 ordres	0,00	0,00	0,16	0,70	0,00	0,00
freq thème	3,70	1,40	0,82	2,88	0,91	0,29



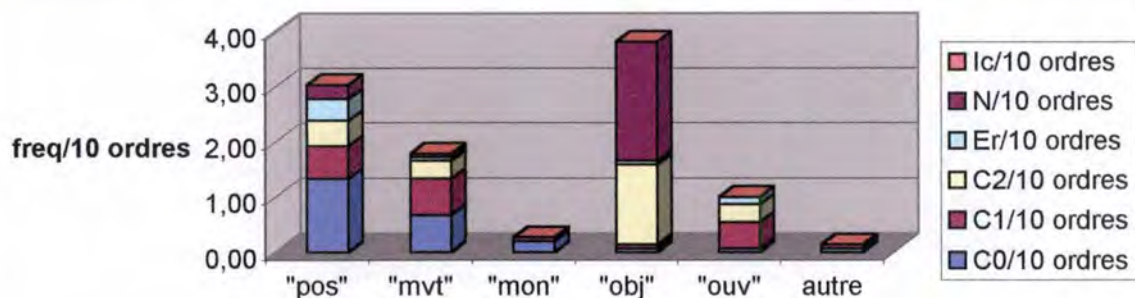
Le groupe des ordres de position a la plus grande fréquence, il est suivi par le rapport d'objet. La réponse optimale est majoritaire dans les catégories position, mouvement, "autre". La performance négative est la plus représentée dans les classes "ouverture", rapport d'objet et "monte", dans cette dernière elle a une fréquence équivalente aux réponses optimales et avec un moment d'hésitation.

Semaine du 01 au 05 mai:

freq:152

éducatrice 1

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	20	10	3	1	1	1
C1	9	10	1	1	7	1
C2	7	5	0	22	5	0
Er	6	1	0	1	2	0
N	4	1	0	33	0	0
lc	0	0	0	0	0	0
total	46	27	4	58	15	2
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	1,32	0,66	0,20	0,07	0,07	0,07
C1/10 ordres	0,59	0,66	0,07	0,07	0,46	0,07
C2/10 ordres	0,46	0,33	0,00	1,45	0,33	0,00
Er/10 ordres	0,39	0,07	0,00	0,07	0,13	0,00
N/10 ordres	0,26	0,07	0,00	2,17	0,00	0,00
lc/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
freq thème	3,03	1,12	0,26	2,37	0,99	0,13



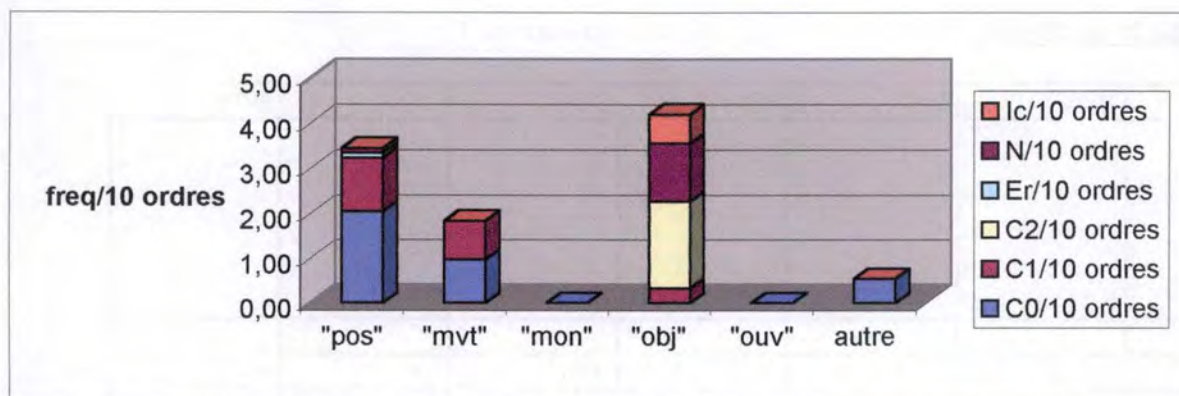
Le rapport d'objet a la fréquence, la plus élevée, il est représenté en majorité par la réponse négative. La performance optimale est la plus fréquente dans les classes position, "monte", mouvement et "autres, dans les deux dernière, elle est équivalente en fréquence avec la réponse qui nécessite un temps de réflexion. Le thème "ouverture" est surtout représenté par la réponse avec moment d'hésitation.

Semaine du 08 au 12 mai:

freq:93

éducatrice 1

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	19	9	0	0	0	5
C1	11	8	0	3	0	0
C2	0	0	0	18	0	0
Er	1	0	0	0	0	0
N	1	0	0	12	0	0
lc	0	0	0	6	0	0
total	32	17	0	39	0	5
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	2,04	0,97	0,00	0,00	0,00	0,54
C1/10 ordres	1,18	0,86	0,00	0,32	0,00	0,00
C2/10 ordres	0,00	0,00	0,00	1,94	0,00	0,00
Er/10 ordres	0,11	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
N/10 ordres	0,11	0,00	0,00	1,29	0,00	0,00
lc/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,65	0,00	0,00
freq thème	3,44	1,83	0,00	4,19	0,00	0,54



Le rapport d'objet a la plus grande fréquence, il est surtout représenté par la réponse avec répétition de l'ordre. La performance optimale est la plus fréquente dans les classes position, mouvement et "autre".

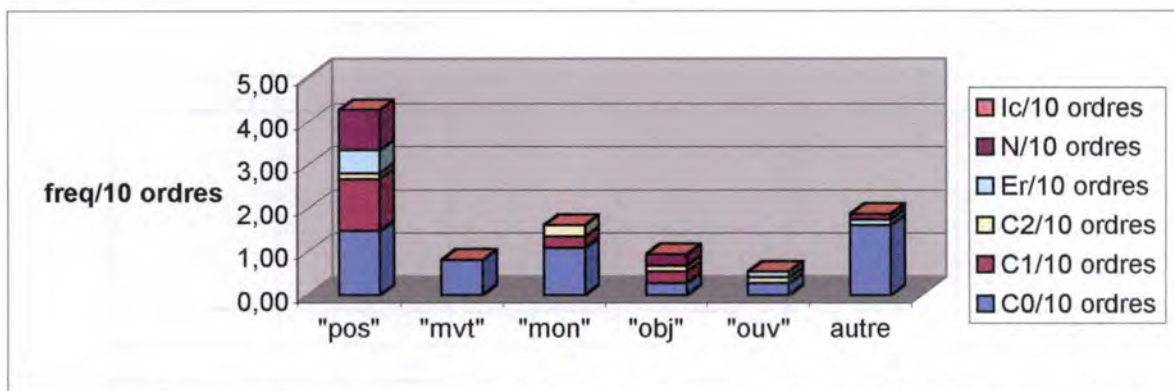
7. Gretta:

Semaine du 21 au 25 février:

freq:75

éducatrice 2

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	11	6	8	2	2	12
C1	9	0	2	2	0	0
C2	1	0	2	1	1	0
Er	4	0	0	0	1	1
N	7	0	0	2	0	1
Ic	0	0	0	0	0	0
total	32	6	12	7	4	14
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	1,47	0,80	1,07	0,27	0,27	1,60
C1/10 ordres	1,20	0,00	0,27	0,27	0,00	0,00
C2/10 ordres	0,13	0,00	0,27	0,13	0,13	0,00
Er/10 ordres	0,53	0,00	0,00	0,00	0,13	0,13
N/10 ordres	0,93	0,00	0,00	0,27	0,00	0,13
Ic/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
freq thème	4,27	0,80	1,60	0,80	0,53	1,87



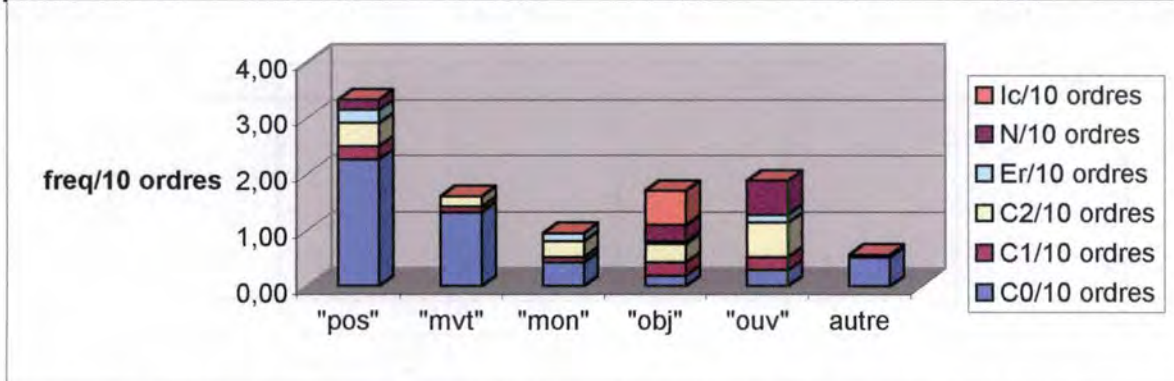
Les ordres de position ont la fréquence, la plus élevée. Dans toutes les catégories, la réponse optimale est la plus fréquente. Dans le rapport d'objet, elle est équivalente aux réponses avec un moment d'hésitation et aux réponses négatives.

Semaine du 28 février au 03 mars:

freq:213

éducatrice 2

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	48	28	9	4	6	11
C1	5	2	2	5	5	0
C2	9	4	6	7	13	0
Er	5	0	3	1	3	0
N	4	0	0	6	13	1
Ic	0	0	0	13	0	0
total	71	34	20	36	40	12
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	2,25	1,31	0,42	0,19	0,28	0,52
C1/10 ordres	0,23	0,09	0,09	0,23	0,23	0,00
C2/10 ordres	0,42	0,19	0,28	0,33	0,61	0,00
Er/10 ordres	0,23	0,00	0,14	0,05	0,14	0,00
N/10 ordres	0,19	0,00	0,00	0,28	0,61	0,05
Ic/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,61	0,00	0,00
freq thème	3,33	1,60	0,94	1,69	1,88	0,56



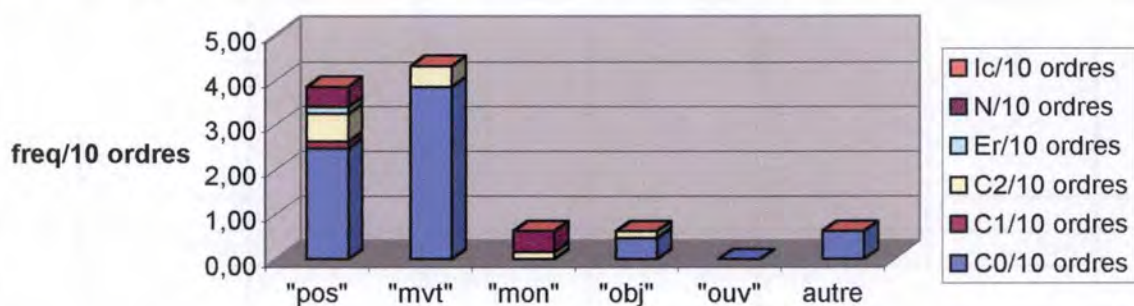
Le groupe de position possède la plus forte fréquence; Celui-ci ainsi que les ordres "autre", de mouvement, et de "monte" ont la réponse optimale comme fréquence, la plus élevée. En ce qui concerne le rapport d'objet, la réponse incomplète prédomine. Par contre pour le thème "ouverture", la réponse négative est majoritaire.

semaine du 06 au 10 mars: freq:65

éducatrice 2

plage d'Amée.

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	16	25	0	3	0	4
C1	1	0	0	0	0	0
C2	4	3	1	1	0	0
Er	1	0	0	0	0	0
N	3	0	3	0	0	0
Ic	0	0	0	0	0	0
total	25	29	4	4	0	4
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	2,46	3,85	0,00	0,46	0,00	0,62
C1/10 ordres	0,15	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
C2/10 ordres	0,62	0,46	0,15	0,15	0,00	0,00
Er/10 ordres	0,15	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
N/10 ordres	0,46	0,00	0,46	0,00	0,00	0,00
Ic/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
freq thème	3,85	4,31	0,62	0,62	0,00	0,62



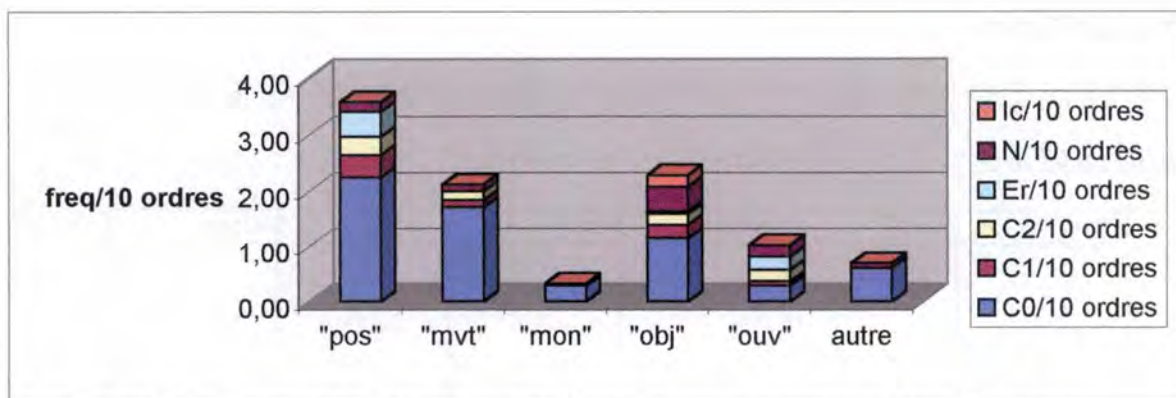
Les ordres de mouvement sont les plus demandés, ils sont suivis, de près, par les ordres de position. La réponse optimale est la plus représentée, dans toutes les catégories, sauf dans la classe "monte" où la performance négative est majoritaire (elle ne fait pas le "voiture").

Semaine du 13 au 17 mars:

freq:246

éducatrice 1

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	55	42	7	28	7	15
C1	10	3	0	6	2	0
C2	8	4	0	5	5	0
Er	11	0	0	1	6	0
N	4	3	1	11	5	2
Ic	0	0	0	5	0	0
total	88	52	8	56	25	17
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	2,24	1,71	0,28	1,14	0,28	0,61
C1/10 ordres	0,41	0,12	0,00	0,24	0,08	0,00
C2/10 ordres	0,33	0,16	0,00	0,20	0,20	0,00
Er/10 ordres	0,45	0,00	0,00	0,04	0,24	0,00
N/10 ordres	0,16	0,12	0,04	0,45	0,20	0,08
Ic/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,20	0,00	0,00
freq thème	3,58	2,11	0,33	2,28	1,02	0,69



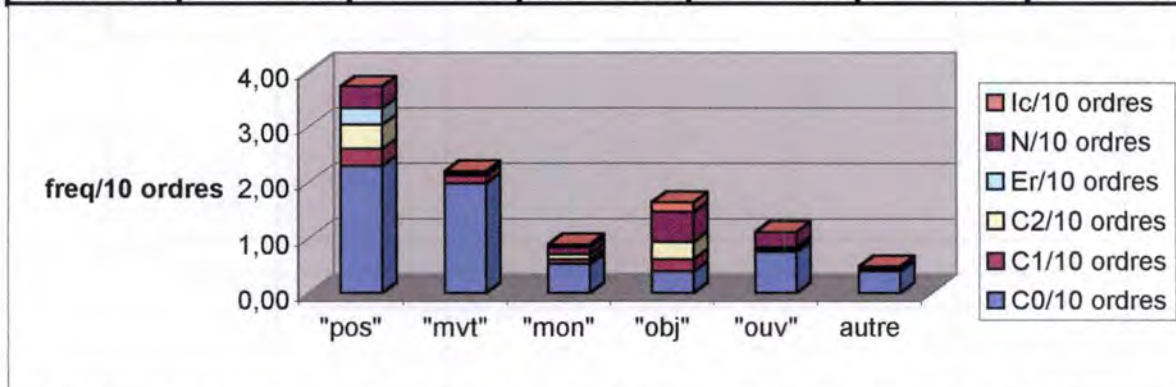
Les ordres de position sont les plus demandés. Leur fréquence est de 3,58. Les fréquences qui arrivent par la suite sont 2,28 et 2,11, respectivement la fréquence du rapport d'objet et la fréquence des ordres de positions. Dans tous les thèmes, la fréquence de la réponse optimale (C0) est majoritaire. La fréquence de la réponse négative est la plus faible dans toutes les classes, sauf dans le groupe du rapport d'objet où la réponse nulle (N) est juste après la réponse maximales (C0). Dans le groupe "ouverture", les fréquences, des différents niveaux de réponses sont assez proche puisque ces fréquence varie entre 0,28 et 0,08 (si le niveau de réponse incomplet n'est pas pris en considération).

semaine 20 au 24 mars:

freq:228

éducatrice 2

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	52	45	12	9	17	9
C1	7	3	2	5	1	1
C2	10	1	2	7	1	0
Er	7	0	0	0	0	0
N	9	1	3	12	6	1
Ic	0	0	1	4	0	0
total	85	50	20	37	25	11
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	2,28	1,97	0,53	0,39	0,75	0,39
C1/10 ordres	0,31	0,13	0,09	0,22	0,04	0,04
C2/10 ordres	0,44	0,04	0,09	0,31	0,04	0,00
Er/10 ordres	0,31	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
N/10 ordres	0,39	0,04	0,13	0,53	0,26	0,04
Ic/10 ordres	0,00	0,00	0,04	0,18	0,00	0,00
freq thème	3,73	2,19	0,88	1,62	1,10	0,48



La fréquence des ordres de position est la plus élevée; elle est 1,7 fois supérieure à la fréquence des ordres de mouvement. Dans toutes les classes, la fréquence des réponses optimales est la plus élevée, sauf dans le rapport d'objet où la fréquence de la réponse négative est prédominante,

cette fréquence est 1,3 fois plus élevée que la fréquence des réponses optimales.

semaine du 27 au 31 mars:

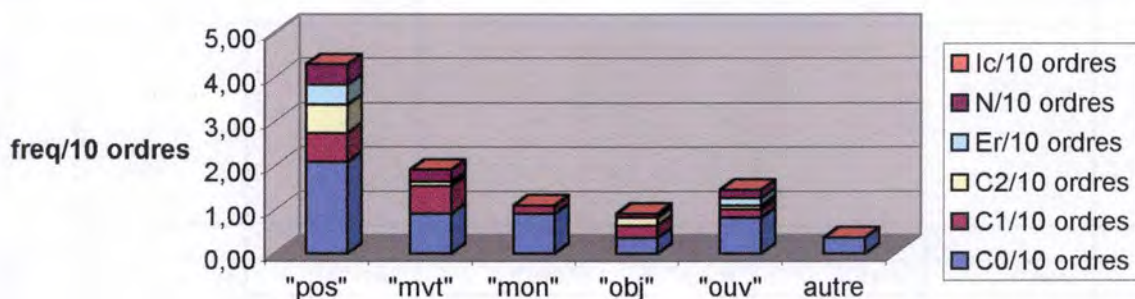
Gretta est souffrante. Elle a la toux des chenils. Elle est, donc incapable de travailler.

Semaine du 03 au 07 avril:

freq:110

éducatrice 1

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	23	10	10	4	9	4
C1	7	7	2	3	2	0
C2	7	1	0	2	1	0
Er	5	0	0	0	2	0
N	5	3	0	1	2	0
lc	0	0	0	0	0	0
total	47	21	12	10	16	4
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	2,09	0,91	0,91	0,36	0,82	0,36
C1/10 ordres	0,64	0,64	0,18	0,27	0,18	0,00
C2/10 ordres	0,64	0,09	0,00	0,18	0,09	0,00
Er/10 ordres	0,45	0,00	0,00	0,00	0,18	0,00
N/10 ordres	0,45	0,27	0,00	0,09	0,18	0,00
lc/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
freq thème	4,27	1,91	1,09	0,91	1,45	0,36



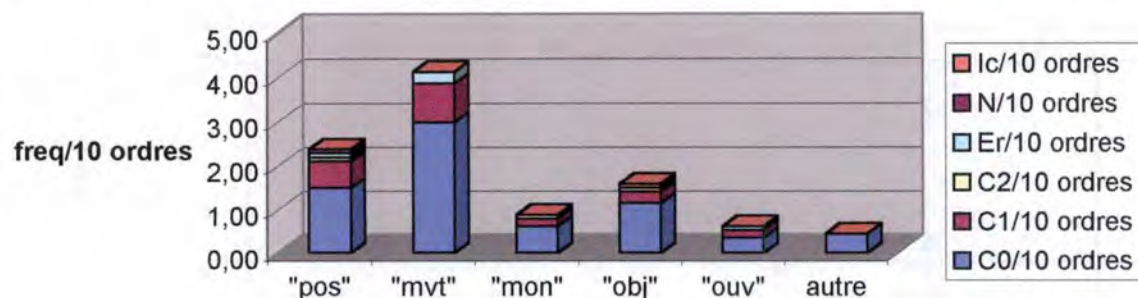
La fréquence des ordres de position est la plus élevée. La fréquence de la classe de position est plus de 2 fois supérieure au premier groupe qui arrive après càd le groupe des ordres de mouvement. Dans tous les groupes, la fréquence des réponses maximales est prédominante,

Semaine du 10 au 14 avril: freq:114

  ducatrice 2

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	17	34	7	13	4	5
C1	7	10	2	3	2	0
C2	1	0	1	1	0	0
Er	1	3	0	0	1	0
N	1	0	0	0	0	0
lc	0	0	0	1	0	0
total	27	47	10	18	7	5
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	1,49	2,98	0,61	1,14	0,35	0,44
C1/10 ordres	0,61	0,88	0,18	0,26	0,18	0,00
C2/10 ordres	0,09	0,00	0,09	0,09	0,00	0,00
Er/10 ordres	0,09	0,26	0,00	0,00	0,09	0,00
N/10 ordres	0,09	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
lc/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,09	0,00	0,00

freq thème	2,37	4,12	0,88	1,49	0,61	0,44
------------	------	------	------	------	------	------

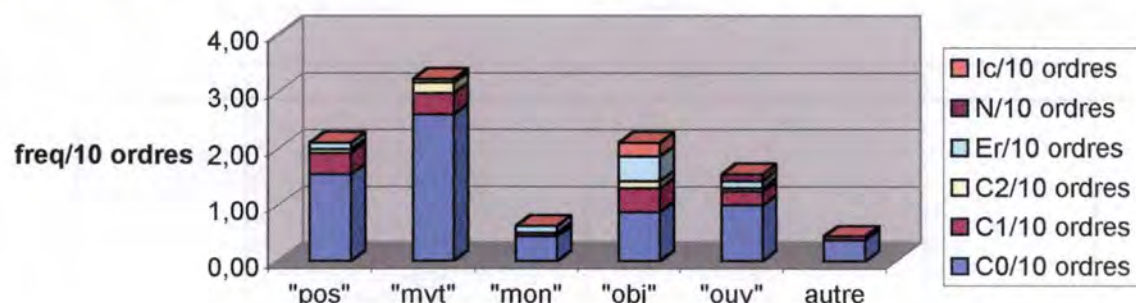


Les ordres de mouvement sont les plus demandés. Leur fréquence est de 4,12; elle est, pratiquement, 2 fois plus élevée que la fréquence des ordres de position qui sont les deuxièmes, les plus demandés. Dans toutes les classes, la fréquence des réponses optimales est la plus forte.

Semaine du 17 au 21 avril: freq:162

éducatrice 2

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	25	42	7	14	16	6
C1	6	6	1	7	4	1
C2	1	3	0	2	1	0
Er	2	1	2	7	2	0
N	0	0	0	0	2	0
Ic	0	0	0	4	0	0
total	34	52	10	34	25	7
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	1,54	2,59	0,43	0,86	0,99	0,37
C1/10 ordres	0,37	0,37	0,06	0,43	0,25	0,06
C2/10 ordres	0,06	0,19	0,00	0,12	0,06	0,00
Er/10 ordres	0,12	0,06	0,12	0,43	0,12	0,00
N/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,00	0,12	0,00
Ic/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,25	0,00	0,00
freq thème	2,10	3,21	0,62	2,10	1,54	0,43



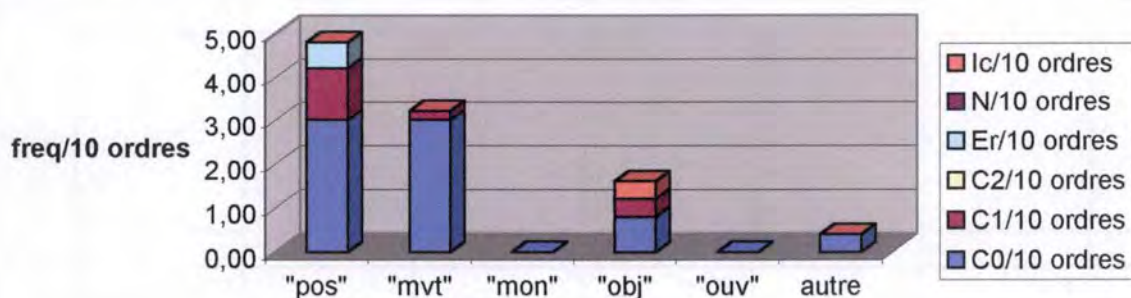
La fréquence des ordres de mouvement est la plus élevée. Dans tous les thèmes, la fréquence des réponses maximales (C0) est majoritaire. Dans toutes les classes, la réponses incomplète (Ic) n'est pas exprimée, sauf dans le rapport d'objet où sa fréquence est de 0,25 sur une fréquence globale des ordres de rapport d'objet de 2,10. Dans tous les groupe, la performance négative n'est pas présente, sauf dans le groupe "ouverture" où sa fréquence est de 0,12 sur une fréquence globale, des ordres "d'ouverture" de 1,54.

Semaine du 24 au 28 avril: freq:50

éducatrice 1

centre commercial.

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	15	15	0	4	0	2
C1	6	1	0	2	0	0
C2	0	0	0	0	0	0
Er	3	0	0	0	0	0
N	0	0	0	0	0	0
Ic	0	0	0	2	0	0
total	24	16	0	8	0	2
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	3,00	3,00	0,00	0,80	0,00	0,40
C1/10 ordres	1,20	0,20	0,00	0,40	0,00	0,00
C2/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
Er/10 ordres	0,60	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
N/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
Ic/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,40	0,00	0,00
freq thème	4,20	3,20	0,00	1,20	0,00	0,40



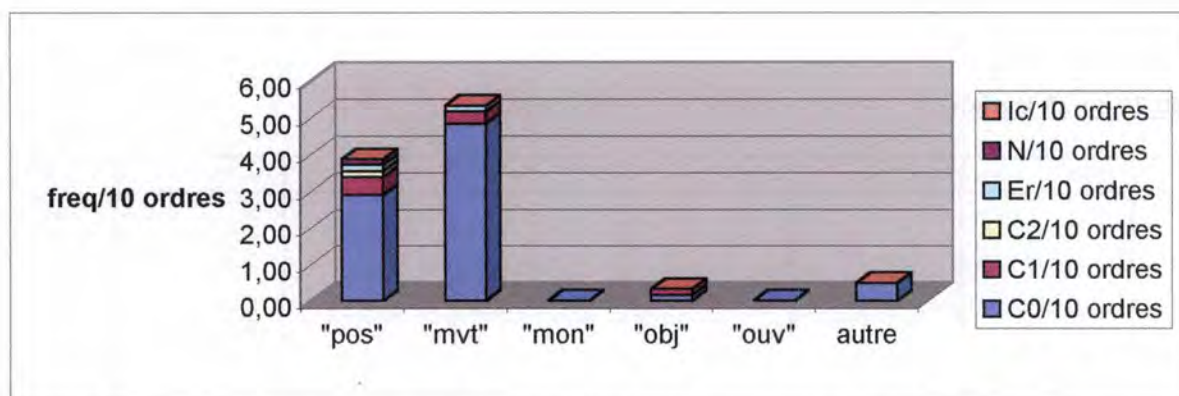
La fréquence des ordres de position est la plus élevée; sa valeur est de 4,20. Les ordres de "monte" et "d'ouverture" n'ont pas été demandés. Dans toutes les classes représentées, les réponses négatives n'ont pas été données par l'animal durant cette séance. En ce qui concerne, la réponse incomplète, elle n'est représentée qu'au niveau du rapport d'objet. La réponse erronée, quant à elle, n'est présente que dans la catégorie des ordres de position.

Semaine du 01 au 05 mai: freq:62

éducatrice 2

marché de Floreffe.

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	18	30	0	1	0	3
C1	3	2	0	1	0	0
C2	1	0	0	0	0	0
Er	1	1	0	0	0	0
N	1	0	0	0	0	0
Ic	0	0	0	0	0	0
total	24	33	0	2	0	3
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	2,90	4,84	0,00	0,16	0,00	0,48
C1/10 ordres	0,48	0,32	0,00	0,16	0,00	0,00
C2/10 ordres	0,16	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
Er/10 ordres	0,16	0,16	0,00	0,00	0,00	0,00
N/10 ordres	0,16	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
Ic/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
freq thème	3,87	5,32	0,00	0,32	0,00	0,48

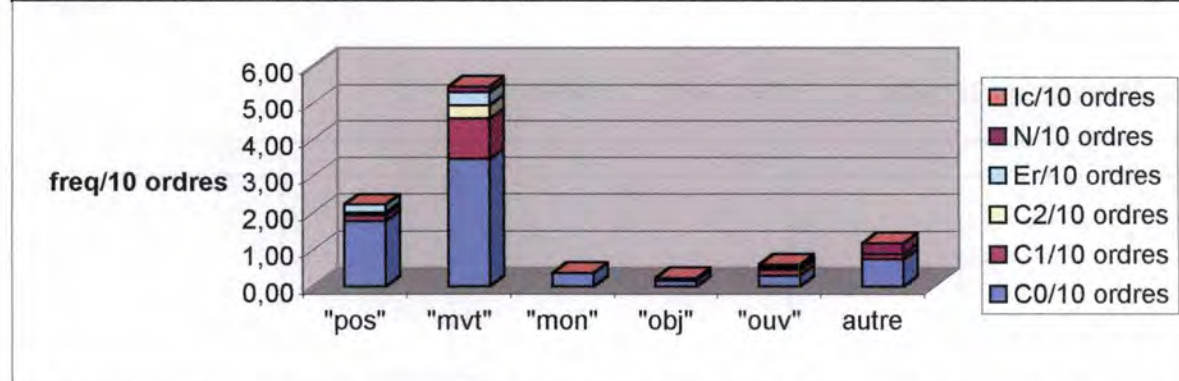


Les ordres de mouvement sont les plus demandés. Leur fréquence est de 5,32 . Ensuite, viennent les ordres de position, leur fréquence étant de 3,87. Les deux autres groupes représentés ont des fréquence beaucoup plus faible. La fréquence du rapport d'objet étant 16 fois inférieure à la fréquence des ordres de mouvement. La fréquence de la catégorie "autres", quant à elle, est 11 fois plus faible que la fréquence émise par la classe des ordres de mouvement. Dans la catégorie "autres", les seules réponses émises sont des réponses de type maximale (C0).dans les groupes de position et de mouvement, la fréquence des réponses optimales est prédominante.

Semaine du 08 au 12 mai: freq:136

éducatrice 1

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	24	47	5	2	4	10
C1	2	15	0	1	2	2
C2	1	5	0	0	1	0
Er	3	5	0	0	1	0
N	0	2	0	0	0	4
Ic	0	0	0	0	0	0
total	30	74	5	3	8	16
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	1,76	3,46	0,37	0,15	0,29	0,74
C1/10 ordres	0,15	1,10	0,00	0,07	0,15	0,15
C2/10 ordres	0,07	0,37	0,00	0,00	0,07	0,00
Er/10 ordres	0,22	0,37	0,00	0,00	0,07	0,00
N/10 ordres	0,00	0,15	0,00	0,00	0,00	0,29
Ic/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
freq thème	2,21	5,44	0,37	0,22	0,59	1,18



La fréquence, des ordres de mouvement, est la plus élevée. La fréquence de la classe de position est 2,5 fois plus faible que la fréquence des ordres de mouvement. Dans toutes les classes, la fréquence des réponses optimales est majoritaire. La réponse incomplète n'a pas

été émise par ce chien durant la séance de travail.

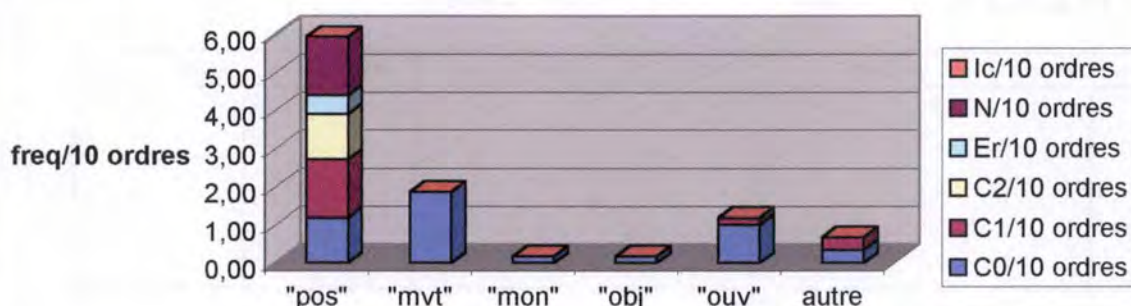
8. Gallia:

Semaine du 21 au 25 février:

freq:59

éducatrice 1

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	7	11	1	1	6	2
C1	9	0	0	0	1	2
C2	7	0	0	0	0	0
Er	3	0	0	0	0	0
N	9	0	0	0	0	0
lc	0	0	0	0	0	0
total	35	11	1	1	7	4
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	1,19	1,86	0,17	0,17	1,02	0,34
C1/10 ordres	1,53	0,00	0,00	0,00	0,17	0,34
C2/10 ordres	1,19	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
Er/10 ordres	0,51	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
N/10 ordres	1,53	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
lc/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
freq thème	5,93	1,86	0,17	0,17	1,19	0,68



Les ordres de position sont les plus demandés. Leur fréquence est 3 fois supérieure à la fréquence des ordres de mouvement. Dans la classe des ordres de position, tous les types de réponses sont représentés, sauf la réponse incomplète. Les fréquences de ces différents types de réponses, dans la catégorie de position, sont proches, ces fréquences varient de 1,19 à 1,53; sauf la fréquence des réponses erronées qui est de 0,51. Dans les autres groupes, la fréquence des réponses optimales est majoritaire, sauf dans le cas de la classe "autres" où la fréquence des réponses maximales est équivalente à celle des réponses avec un temps de réaction avant la réalisation de la tâche (C1).

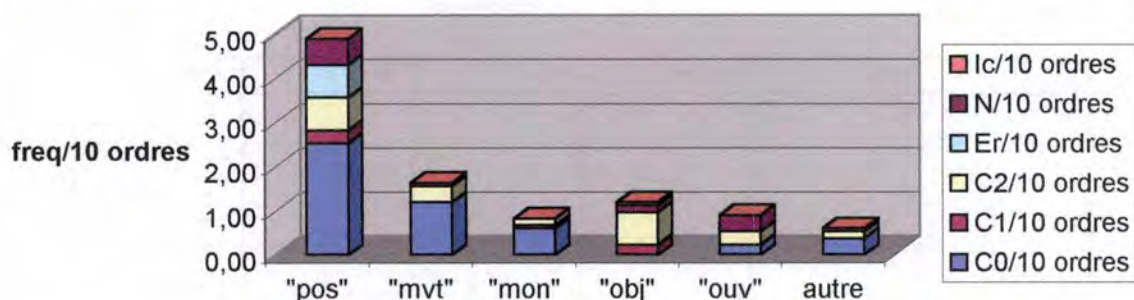
Semaine du 28 février au 03 mars:

freq:135

éducatrice 1

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	34	16	8	0	3	5
C1	4	0	1	3	0	0
C2	10	5	2	10	4	2
Er	10	0	0	0	0	0
N	8	1	0	2	5	1
lc	0	0	0	1	0	0
total	66	22	11	16	12	8

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	2,52	1,19	0,59	0,00	0,22	0,37
C1/10 ordres	0,30	0,00	0,07	0,22	0,00	0,00
C2/10 ordres	0,74	0,37	0,15	0,74	0,30	0,15
Er/10 ordres	0,74	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
N/10 ordres	0,59	0,07	0,00	0,15	0,37	0,07
Ic/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,07	0,00	0,00
freq thème	4,89	1,63	0,81	1,11	0,89	0,59



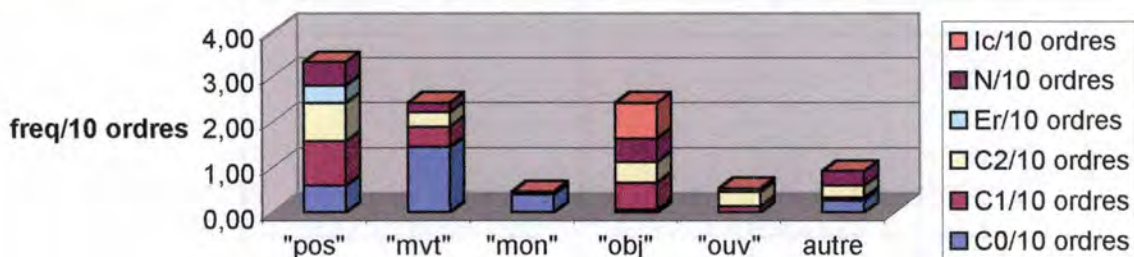
Les ordres de position sont les plus demandés, leur fréquence est 3 fois plus élevée que la fréquence des ordres de mouvements. Dans les classes de position, de mouvement et de "monte", la fréquence des réponses maximales est prédominante sur les fréquences des autres types de réponses. Dans le rapport d'objet, les réponses de types maximales n'ont pas été émises. Dans le rapport d'objet, la fréquence des réponses avec plusieurs répétition de l'ordre est la plus élevée. La fréquence des performances nulles est majoritaire dans la catégorie "ouverture".

Semaine du 06 au 10 mars:

freq:154

éducatrice 1

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	9	22	6	1	0	4
C1	15	7	0	9	2	1
C2	13	5	1	7	5	4
Er	6	0	0	0	0	0
N	8	3	0	8	1	5
Ic	0	0	0	12	0	0
total	51	37	7	37	8	14
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	0,58	1,43	0,39	0,06	0,00	0,26
C1/10 ordres	0,97	0,45	0,00	0,58	0,13	0,06
C2/10 ordres	0,84	0,32	0,06	0,45	0,32	0,26
Er/10 ordres	0,39	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
N/10 ordres	0,52	0,19	0,00	0,52	0,06	0,32
Ic/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,78	0,00	0,00
freq thème	3,31	2,40	0,45	2,40	0,52	0,90



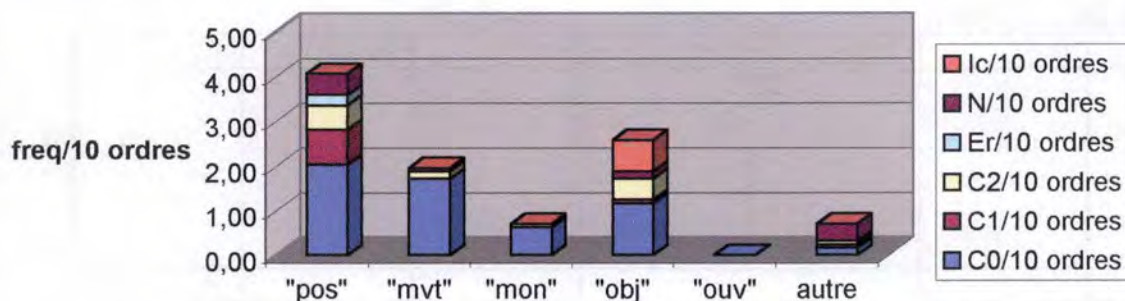
La fréquence des ordres position est la plus élevée. Cette fréquence est 1,4 fois plus grande que la fréquence des ordres de mouvement et que la fréquence du rapport d'objet qui ont une valeur de 2,40. La fréquence des réponses maximales est majoritaire dans les catégories des ordres de mouvement et de "monte". Dans la classe des ordres de position, les fréquences des différents types de réponses varient de 0,39 à 0,97. Dans le rapport d'objet, la fréquence des réponses optimales est de 0,06, ce qui est la plus faible fréquence. La réponse incomplète a la fréquence, la plus élevée dans la classe du rapport d'objet. Dans la catégorie "autre", les réponses négatives ont la plus grande fréquence.

Semaine du 13 au 17 mars:

freq:128

éducatrice 1

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	26	22	8	15	0	2
C1	10	0	0	1	0	1
C2	7	2	1	6	0	1
Er	3	0	0	0	0	0
N	6	1	0	2	0	5
Ic	0	0	0	9	0	0
total	52	25	9	33	0	9
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	2,03	1,72	0,63	1,17	0,00	0,16
C1/10 ordres	0,78	0,00	0,00	0,08	0,00	0,08
C2/10 ordres	0,55	0,16	0,08	0,47	0,00	0,08
Er/10 ordres	0,23	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
N/10 ordres	0,47	0,08	0,00	0,16	0,00	0,39
Ic/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,70	0,00	0,00
freq thème	4,06	1,88	0,70	2,58	0,00	0,70



Les ordres de position sont les plus demandés. La fréquence des réponses optimales (C0) est la plus élevée dans toutes les classes, sauf dans la catégorie "autre" où la fréquence des performances nulles est majoritaire. Les réponses incomplètes ont une fréquence de 0,70 dans le rapport d'objet, ce qui est assez élevé.

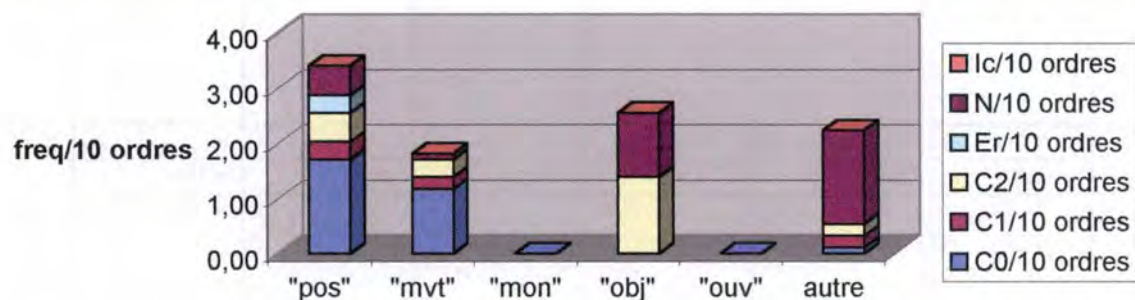
Semaine du 20 au 24 mars: freq:94

éducatrice 1

extérieur du local.

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	16	11	0	0	0	1
C1	3	2	0	0	0	2
C2	5	3	0	13	0	2
Er	3	0	0	0	0	0
N	5	1	0	11	0	16
Ic	0	0	0	0	0	0
total	32	17	0	24	0	21

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	1,70	1,17	0,00	0,00	0,00	0,11
C1/10 ordres	0,32	0,21	0,00	0,00	0,00	0,21
C2/10 ordres	0,53	0,32	0,00	1,38	0,00	0,21
Er/10 ordres	0,32	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
N/10 ordres	0,53	0,11	0,00	1,17	0,00	1,70
lc/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
freq thème	3,40	1,81	0,00	2,55	0,00	2,23

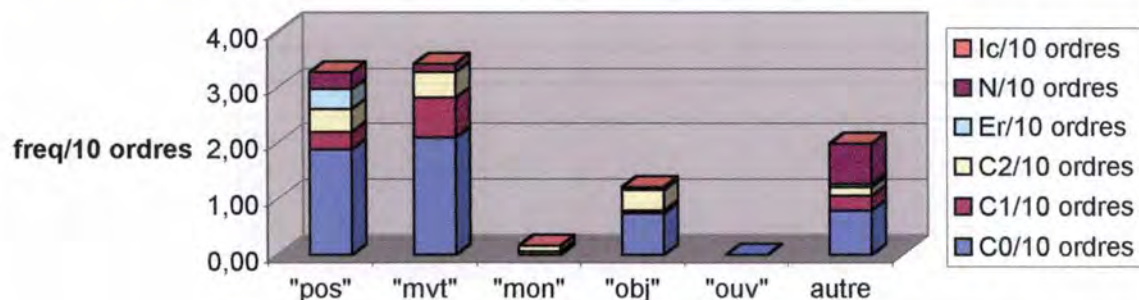


Les ordres de position sont les plus demandés. La fréquence des réponses optimales est majoritaire dans les thèmes deposition et de mouvement. Dans le rapport d'objet, la fréquence des réponses avec répétition de l'ordre est prédominante. En ce qui concerne, la catégorie "autre", les réponses négatives ont la plus forte fréquence. Les classes "monte" et "ouverture" n'ont pas été demandé durant la séance.

Semaine du 27 au 31 mars: freq:193

éducatrice 1 et 2

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	36	40	1	14	0	15
C1	6	14	0	1	0	5
C2	8	9	2	7	0	3
Er	7	0	0	0	0	1
N	6	3	0	1	0	14
lc	0	0	0	0	0	0
total	63	66	3	23	0	38
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	1,87	2,07	0,05	0,73	0,00	0,78
C1/10 ordres	0,31	0,73	0,00	0,05	0,00	0,26
C2/10 ordres	0,41	0,47	0,10	0,36	0,00	0,16
Er/10 ordres	0,36	0,00	0,00	0,00	0,00	0,05
N/10 ordres	0,31	0,16	0,00	0,05	0,00	0,73
lc/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
freq thème	3,26	3,42	0,16	1,19	0,00	1,97

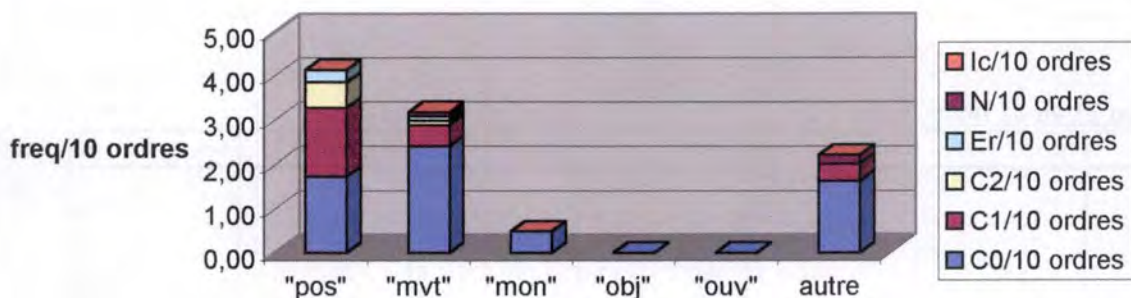


Les ordres de mouvement a la plus grande fréquence. Ensuite, il y a les ordres de position.
La fréquence des performances optimales est prédominante dans toutes les catégories, sauf dans la classe "monte" où les réponses avec répétition de l'ordre ont la fréquence majoritaire.

Semaine du 03 au 07 avril: freq:104

éducatrice 1

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	18	25	5	0	0	17
C1	16	5	0	0	0	4
C2	6	1	0	0	0	0
Er	3	1	0	0	0	0
N	0	1	0	0	0	2
lc	0	0	0	0	0	0
total	43	33	5	0	0	23
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	1,73	2,40	0,48	0,00	0,00	1,63
C1/10 ordres	1,54	0,48	0,00	0,00	0,00	0,38
C2/10 ordres	0,58	0,10	0,00	0,00	0,00	0,00
Er/10 ordres	0,29	0,10	0,00	0,00	0,00	0,00
N/10 ordres	0,00	0,10	0,00	0,00	0,00	0,19
lc/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
freq thème	4,13	3,17	0,48	0,00	0,00	2,21



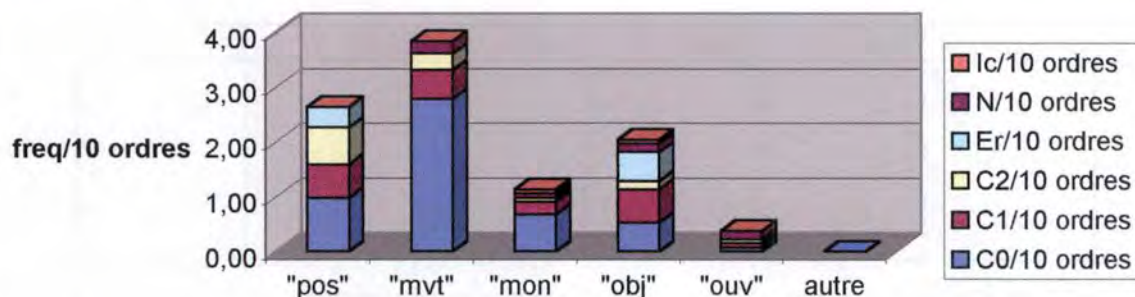
Les ordres de position sont les demandés. La fréquence des réponses optimales est majoritaire dans toutes les catégories demandées durant la séance.

Semaine du 10 au 14 avril: freq:133

éducatrice 2

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	13	37	9	7	1	0
C1	8	7	3	8	1	0
C2	9	4	1	2	1	0
Er	5	0	0	7	0	0
N	0	3	1	2	2	0
lc	0	0	1	1	0	0
total	35	51	15	27	5	0
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	0,98	2,78	0,68	0,53	0,08	0,00
C1/10 ordres	0,60	0,53	0,23	0,60	0,08	0,00
C2/10 ordres	0,68	0,30	0,08	0,15	0,08	0,00
Er/10 ordres	0,38	0,00	0,00	0,53	0,00	0,00
N/10 ordres	0,00	0,23	0,08	0,15	0,15	0,00
lc/10 ordres	0,00	0,00	0,08	0,08	0,00	0,00

freq thème	2,63	3,83	1,13	1,95	0,38	0,00
------------	------	------	------	------	------	------

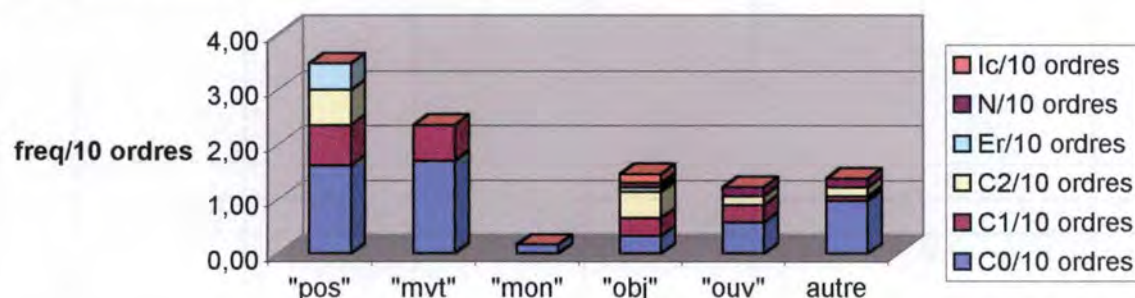


La fréquence des ordres de mouvement est la plus élevée. La fréquence des réponses maximales est prédominante dans les classes de position, de mouvement et de "monte". Dans le rapport d'objet, les réponses avec un temps de réaction sont majoritaires. En ce qui concerne la classe "ouverture", la fréquence des réponses optimales(C0) est équivalente aux fréquences des réponses avec un temps de réflexion et des réponses avec répétition de l'ordre demandé.

Semaine du 17 au 21 avril: freq:124

éducatrice 1

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	20	21	2	4	7	12
C1	9	8	0	4	4	1
C2	8	0	0	6	2	2
Er	6	0	0	1	0	0
N	0	0	0	1	2	2
Ic	0	0	0	2	0	0
total	43	29	2	18	15	17
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	1,61	1,69	0,16	0,32	0,56	0,97
C1/10 ordres	0,73	0,65	0,00	0,32	0,32	0,08
C2/10 ordres	0,65	0,00	0,00	0,48	0,16	0,16
Er/10 ordres	0,48	0,00	0,00	0,08	0,00	0,00
N/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,08	0,16	0,16
Ic/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,16	0,00	0,00
freq thème	3,47	2,34	0,16	1,45	1,21	1,37



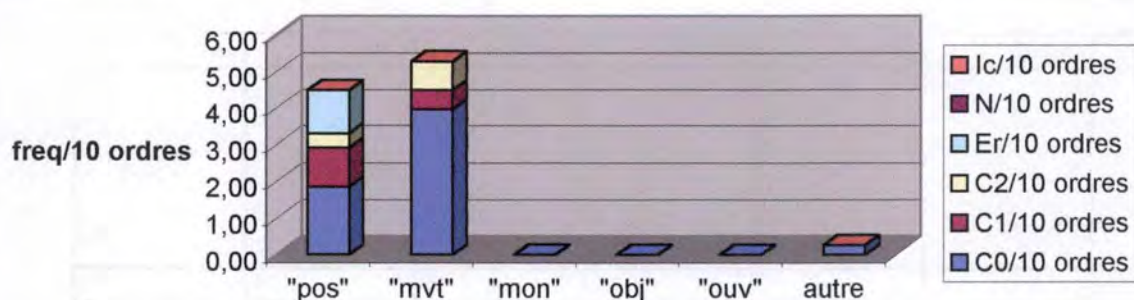
Les ordres de position sont les plus demandés. Dans toutes les catégories, la fréquence des réponses optimales est prédominante, sauf dans le rapport d'objet où la fréquence des réponses avec répétition est la plus élevée.

Semaine du 24 au 28 avril: freq:76

éducatrice 2

centre commercial.

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	14	30	0	0	0	2
C1	8	4	0	0	0	0
C2	3	6	0	0	0	0
Er	9	0	0	0	0	0
N	0	0	0	0	0	0
lc	0	0	0	0	0	0
total	34	40	0	0	0	2
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	1,84	3,95	0,00	0,00	0,00	0,26
C1/10 ordres	1,05	0,53	0,00	0,00	0,00	0,00
C2/10 ordres	0,39	0,79	0,00	0,00	0,00	0,00
Er/10 ordres	1,18	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
N/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
lc/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00	0,00
freq thème	4,47	5,26	0,00	0,00	0,00	0,26

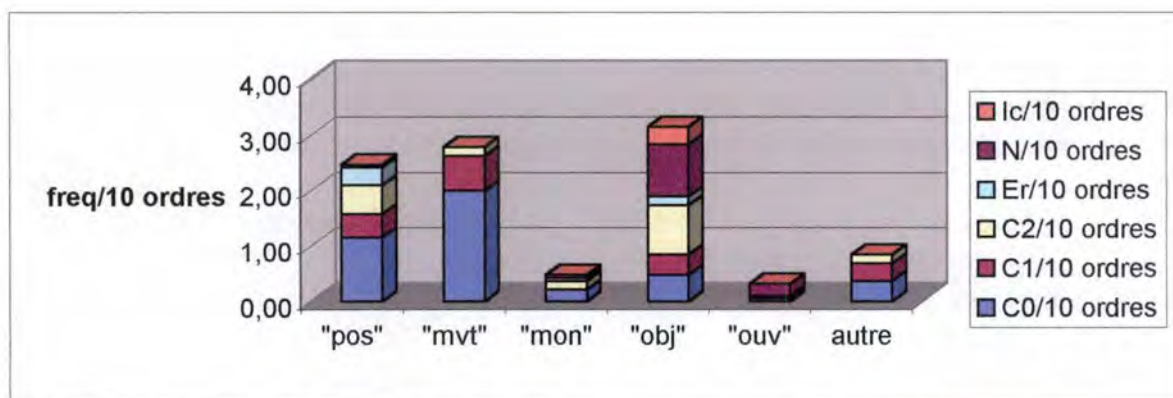


La fréquence des ordres de mouvement est la plus élevée. Dans toutes les catégories demandées durant la séance, la fréquence des réponses optimales est prédominante.

Semaine du 01 au 05 mai: freq:191

éducatrice 2

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	22	38	4	9	0	7
C1	8	12	0	7	1	6
C2	10	3	3	17	1	3
Er	6	0	1	3	0	0
N	1	0	1	18	4	0
lc	0	0	0	6	0	0
total	47	53	9	60	6	16
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	1,15	1,99	0,21	0,47	0,00	0,37
C1/10 ordres	0,42	0,63	0,00	0,37	0,05	0,31
C2/10 ordres	0,52	0,16	0,16	0,89	0,05	0,16
Er/10 ordres	0,31	0,00	0,05	0,16	0,00	0,00
N/10 ordres	0,05	0,00	0,05	0,94	0,21	0,00
lc/10 ordres	0,00	0,00	0,00	0,31	0,00	0,00
freq thème	2,46	2,77	0,47	3,14	0,31	0,84

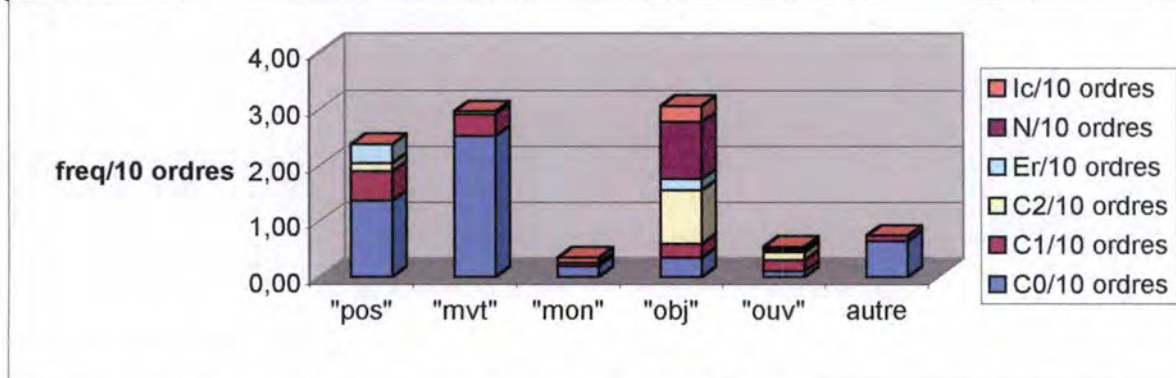


La fréquence du rapport d'objet est la plus élevée. La fréquence des réponses optimales est majoritaire dans les classes de position, de mouvement et de "monte". Le rapport d'objet est représenté majoritairement par les réponses de types négatives. Dans la classe "ouverture", la fréquence des performances nulles est prédominante. En ce qui concerne la classe "autre", les réponses maximales sont prédominantes.

Semaine du 08 au 12 mai: freq:207

éducatrice 2

	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0	28	52	4	7	2	13
C1	11	8	1	5	4	2
C2	3	1	0	20	2	0
Er	7	0	0	4	3	0
N	0	0	0	21	1	0
Ic	0	0	2	6	0	0
total	49	61	7	63	12	15
	"pos"	"mvt"	"mon"	"obj"	"ouv"	autre
C0/10 ordres	1,35	2,51	0,19	0,34	0,10	0,63
C1/10 ordres	0,53	0,39	0,05	0,24	0,19	0,10
C2/10 ordres	0,14	0,05	0,00	0,97	0,14	0,00
Er/10 ordres	0,34	0,00	0,00	0,19	0,05	0,00
N/10 ordres	0,00	0,00	0,00	1,01	0,05	0,00
Ic/10 ordres	0,00	0,00	0,10	0,29	0,00	0,00
freq thème	2,37	2,95	0,24	3,04	0,53	0,72



la fréquence des ordres de mouvement est la plus élevée. Dans les catégories de position, de mouvement, de "monte" et "autre", la fréquence des réponses optimales est prédominante. Dans le rapport d'objet, la fréquence des réponses négatives est majoritaire. La fréquence des réponses avec un temps de réaction est la plus forte.

Conclusion: les tableaux et graphiques ci-dessus ont permis de mettre en évidence la variabilité de fréquence entre les différents thèmes d'ordres lors de chaque séance de travail pour chaque chien individuellement. De plus, les fréquences des différents types d'ordres sont mises en évidence pour chaque groupe d'ordres.

Une première analyse des résultats a été permise grâce à ces tableaux et graphiques.

Cette analyse a été à la base de la construction du tableau d'ANOVA (cf IV1.3).

De plus, ces graphiques et tableaux ont été les références utilisées pour la comparaison entre les deux éducatrices basée sur le niveau de performance des différents individus composant notre échantillon (cf chap IV 2.1).

*Annexe 7 : table reprenant les scores
hebdomadaires des différents individus de notre
échantillon pour les thèmes d'ordre :*

Introduction :

Cette annexe présente les scores hebdomadaires obtenus par les différents individus de notre échantillon. De plus, ces résultats ont été calculés pour chaque groupe d'ordre (cf régression).

Nous avons également calculé une performance globale par semaine pour nos huit chiens.

Tableau: table reprenant les scores de performance pour chaque thème d'ordre:

		pos	mvt	mon	obj	ouv	autre	moy
sem1	Gaelly	15,18	24,88	10	28,18	23,18	23,13	20,76
	Gary	20,83	30	23,33	11,91	17,5	30	22,26
	Gypsi	14,44	16,67	18,33	13,75	20	18	16,87
	Xena	20,67	23,13	30	20	25,45	28	24,54
	Hélios	12,79	28,82	7,39	14,67	13,89	20	16,26
	Gotcha	13,33	26,43	13	10	0	13,07	12,64
	Gretta	10,63	30	25	10	15	23,57	19,03
	Gallia	7,14	30	30	30	28,57	25	25,12
sem2	Gaelly	26,31	27,22	21,67	2,5	17,5	11,81	17,84
	Gary	17,58	24,17	30	7,5	17,78	-1,77	15,88
	Gypsi	5,83	30	7,06	0	-3,2	30	11,62
	Xena	20,79	24,31	14,17	3,59	21,11	29	18,83
	Hélios	11,57	25,07	26,67	7,46	9,5	17,78	16,34
	Gotcha	0	0	0	0	0	0	0,00
	Gretta	21,13	27,06	17	4,44	3	25,83	16,41
	Gallia	14,24	23,18	25,45	7,5	2,5	18,75	15,27
sem3	Gaelly	11,51	24,28	0	0	0	7,85	7,27
	Gary	13,71	24,17	10,79	15	22	2,76	14,74
	Gypsi	11,45	23,81	22,86	7,14	30	30	20,88
	Xena	12,5	18,92	0	20	0	17,5	11,49
	Hélios	18,92	14,78	30	9,38	23,85	10	17,82
	Gotcha	0	0	0	0	0	0	0,00
	Gretta	18,8	26,89	-12,5	0	0	30	10,53
	Gallia	9,41	21,35	27,14	3,24	8,75	5,71	12,60
sem4	Gaelly	18,71	25	20	11,91	0	30	17,60
	Gary	11,49	15,68	5	22,22	-3,53	30	13,48
	Gypsi	20,25	25,71	30	-3,75	30	30	22,04
	Xena	20,69	23,81	25	8,75	16,67	26,67	20,27
	Hélios	18,86	23,89	27,5	8,18	5	12,22	15,94
	Gotcha	0	0	0	0	0	0	0,00
	Gretta	19,77	25	23,75	13,93	5,6	24,12	18,70
	Gallia	17,31	26,4	27,78	14,85	0	-1,11	14,21
sem5	Gaelly	20,19	26,92	21,25	20	23	26	22,89
	Gary	24,07	28,46	0	-2,27	0	30	13,38
	Gypsi	17,4	22,65	10,77	19	15	-3,33	13,58
	Xena	20,94	28,28	25,56	18,46	19,44	25,83	23,09
	Hélios	20,89	24,48	20	0,43	18,18	30	19,00
	Gotcha	0	0	0	0	0	0	0,00
	Gretta	18,24	28	18	5,41	16,8	24,55	18,50
	Gallia	14,38	22,35	0	-3,75	0	-10,95	3,67
sem6	Gaelly	17,59	26	0	26	0	30	16,60
	Gary	15	22,86	26,67	7,22	12,82	19,33	17,32
	Gypsi	17,5	30	30	-2,22	10	0	14,21
	Xena	14,28	25,88	0	10	0	27,5	12,94
	Hélios	12,94	24,71	18,57	12,55	-2,5	30	16,05
	Gotcha	20,33	20,65	30	4,17	18,48	30	20,61
	Gretta	0	0	0	0	0	0	0,00
	Gallia	17,3	22,88	16,67	21,3	0	7,63	14,30

Tableau: table reprenant les scores de performance pour chaque thème d'ordre:

sem7	Gaelly	24,29	23,33	30	0	0	0	12,94
	Gary	15,5	24,72	9,52	27,69	21,43	0	16,48
	Gypsi	6,28	23,33	15,45	5,88	13,33	13,33	12,93
	Xena	18,5	19,62	28	22,14	18	30	22,71
	Hélios	5,83	27,14	0	3,78	0	25	10,29
	Gotcha	19,6	24,67	0	-20	0	24	8,05
	Gretta	15,96	18,57	28,33	18	16,25	30	21,19
	Gallia	20,69	25,15	30	0	0	23,91	16,63
sem8	Gaelly	18,67	29,79	15	4,88	23,53	27,14	19,84
	Gary	18,46	24,44	0	3,96	0,94	30	12,97
	Gypsi	16,42	24,75	17	12,69	30	13,33	19,03
	Xena	23,16	21,86	23,33	8,39	22,22	28,18	21,19
	Hélios	11,81	23,63	13	1,85	17,5	30	16,30
	Gotcha	12,27	24,8	4,29	3,46	-20	30	9,14
	Gretta	23,33	25,32	26	25,56	20	30	25,04
	Gallia	16,86	24,12	21,33	10,37	4	0	12,78
sem9	Gaelly	20	27,06	17,27	9,23	12,5	19,33	17,57
	Gary	18,42	26,57	9,33	5,33	16,36	0	12,67
	Gypsi	16,92	24,19	14	15,56	6	22	16,45
	Xena	23,23	20,7	14,17	2,82	25,83	27,5	19,04
	Hélios	13,33	16,23	28,57	9,59	-2,94	30	15,80
	Gotcha	12,59	19,33	14,67	-6,29	20	25	14,22
	Gretta	25,29	26,92	19	15	20,4	28,57	22,53
	Gallia	18,6	27,24	30	12,78	18	21,18	21,30
sem10	Gaelly	23,53	26,32	15,5	5,07	15	20,63	17,68
	Gary	14,44	26,5	28,57	20	8,5	-4,21	15,63
	Gypsi	11,61	23,06	30	30	0	30	20,78
	Xena	17,33	26	0	8,33	0	30	13,61
	Hélios	15,47	18,54	13,13	7,86	3,5	16,92	12,57
	Gotcha	15	26,18	8	2	-3,08	22,86	11,83
	Gretta	21,25	29,38	0	20	0	30	16,77
	Gallia	15,29	26	0	0	0	30	11,88
sem11	Gaelly	23,33	25,89	0	26,67	0	17,5	15,57
	Gary	21,6	25,83	0	18	0	30	15,91
	Gypsi	14,62	24,44	0	13,64	0	22,86	12,59
	Xena	24,55	28,57	0	30	0	5	14,69
	Hélios	4,29	20	0	26,67	0	20	11,83
	Gotcha	15,43	19,26	27,5	-6,89	13,33	25	15,61
	Gretta	24,17	27,88	0	25	0	30	17,84
	Gallia	18,72	26,6	13,33	3,17	-8,33	22,5	12,67
sem12	Gaelly	23,83	25,43	20,63	20,43	14,44	23,33	21,35
	Gary	25	12,25	0	17,5	0	10	10,79
	Gypsi	15	17,14	0	24,44	0	22,85	13,24
	Xena	24,12	22,12	10	4,43	25	24,29	18,33
	Hélios	10	20	0	6,83	0	5,38	7,04
	Gotcha	23,75	25,29	0	0	0	30	13,17
	Gretta	24,67	22,57	30	26,67	20	16,25	23,36
	Gallia	20,82	28,36	20	0,79	9,17	28,67	17,97